多軸制御を可能とする

スーパー FA HS シリーズ

新型コントローラと単体アクチュエータの
多軸組合せ（組合せ自由自在）
最大８軸を高速通信にてコントロール
HighSpec なシステムソリューション

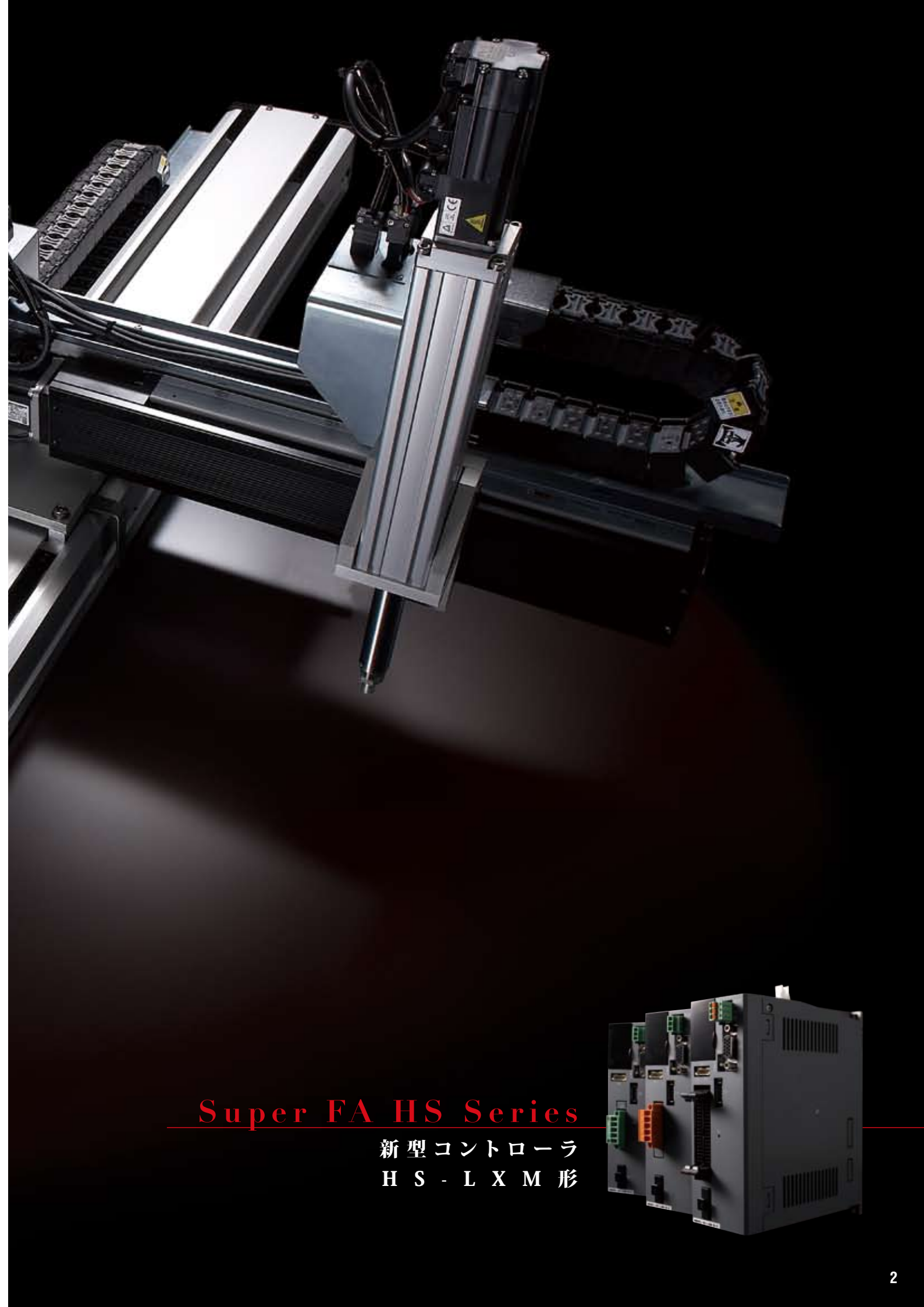
THK CO., LTD.
TOKYO. JAPAN

CATALOG No.383-1

Super HS Series

新型コントローラとアクチュエータをシステムとして組合わせ、提供します。

THKは、あらゆる用途に対応するため、
多様なアクチュエータをラインナップしご提供しております。
LMガイド・ボールねじなどの製品で構成する高品質・高機能な
アクチュエータを実現しています。
このアクチュエータと新型コントローラを組合せする事で、
お客様のニーズにフレキシブルに対応した高速・高性能な
システムを提供する事が可能となりました。



Super FA HS Series

新型コントローラ
HS-LXM形

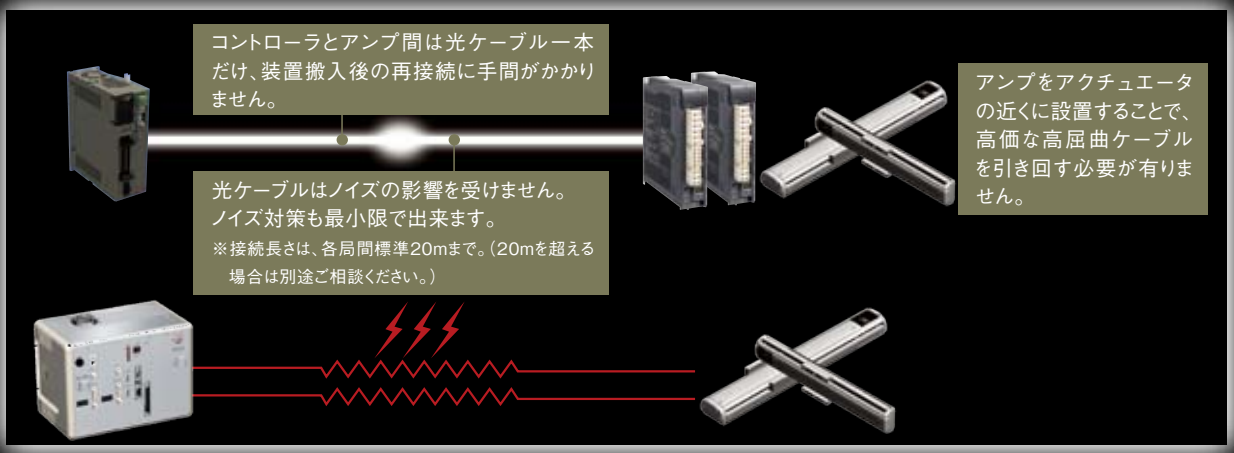
新型コントローラ

スーパーFA HS-LXM

スーパーFA HS-LXMは、各種ユニット・アクチュエータと
三菱電機㈱製 J3シリーズモータを組合わせることにより、
最大8軸の制御システムを構築可能とした新型コントローラです。
SSCNETⅢ※を標準採用したことにより、
高速通信制御を可能にしました。

SSCNETⅢ採用によるフレキシブルなシステム構成

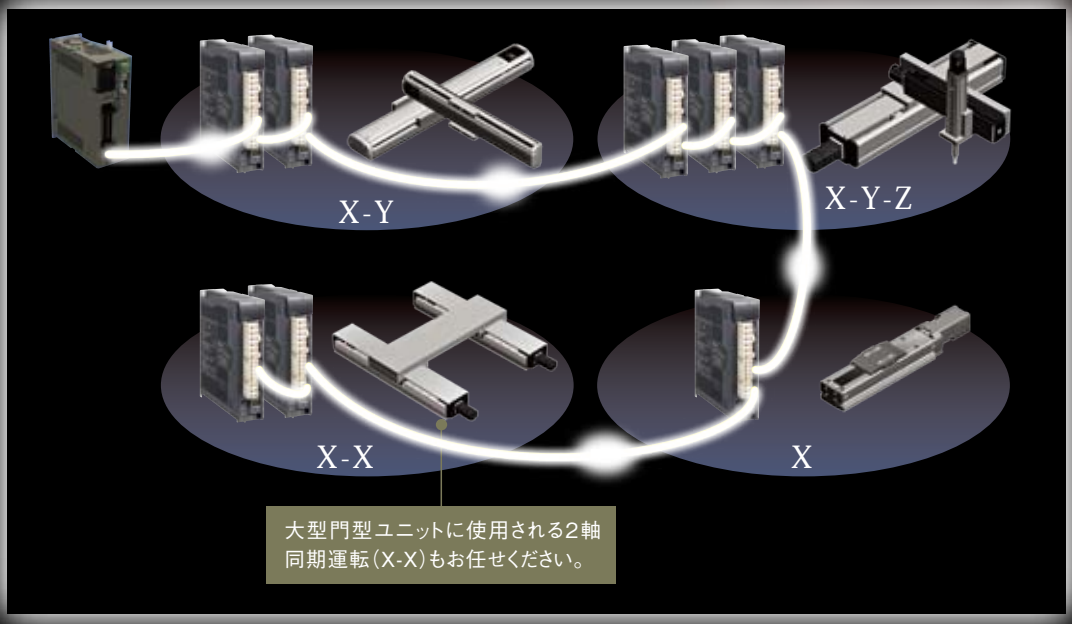
コントローラ部とアンプ部を分離し、
光ケーブルで通信させる分散設置システムを採用。



軸数の追加・削除・容量変更も随時可能。

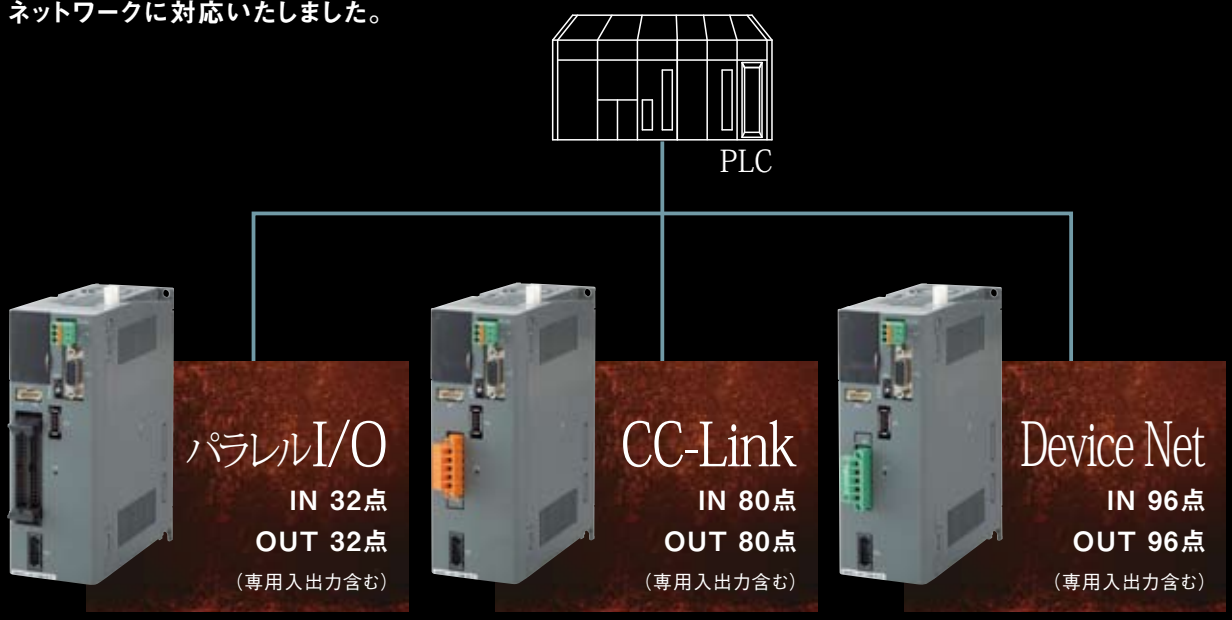
※SSCNETⅢは、三菱電機㈱が開発したサーボシステム制御のためのモーションネットワーク通信です。

制御軸数は、最大8軸。(最大4軸補間可能)



上位PLCに合わせて選べる制御、3タイプ

お客様のシステムに合わせて
従来のパラレルI/O接続に加えて、
CC-Link・Device Netの2種類の
ネットワークに対応いたしました。



保全性能もお任せください。

USBメモリによるデータ保存（オプション）

- USBメモリに各種データを保存すれば、リカバリーボタンを長押しするだけで、ユーザーデータはもちろん各種パラメータも再展開し保存時の状態に復元します。

予防保全に

- USBメモリに各軸の走行距離を記憶。設定された距離に達すると内部フラグをONさせます。グリースアップやベルト交換の目安としてご利用ください。

時計機能を搭載

- エラー履歴を日時入りで表示します。
- 無人運転時などのトラブルシュートにお役立てください。

電池交換は不要です

- フラッシュメモリを採用することで、面倒なバックアップ電池交換が不要になりました。

※ 時計機能にはボタン電池を使用しておりますが、10年間は交換不要です。

THKユニット品　THKアクチュエータ

制御対象となるモータ容量は、
30W～3.5kW。
THKユニット品との組合せで
様々な用途に
ご使用いただけます。

適合モータ
30W・50W

適合モータ
50W～750W

適合モータ
500W～3.5kW

高分解能・高回転、更に耐環境性能も考慮しました。

エンコーダ分解能は、17bit、18bitを搭載。
アブソリュートシステムも簡単に構築できます。
最大回転数も用途に合わせて、高速化しました。
気になるモータ部の耐環境性能も標準でアップしています。

適合モータ	容量[W]	分解能	回転数単位(min⁻¹)	IP
SF	30・50	17bit	4500(3000)	66
HF-KP	50～750	18bit	6000(3000)	65※1
HF-SP	500～3.5k	18bit	3000(2000)	67※1

※1　軸貫通部を除く

アンプユニットの豊富な機能　※三菱電機㈱カタログより抜粋

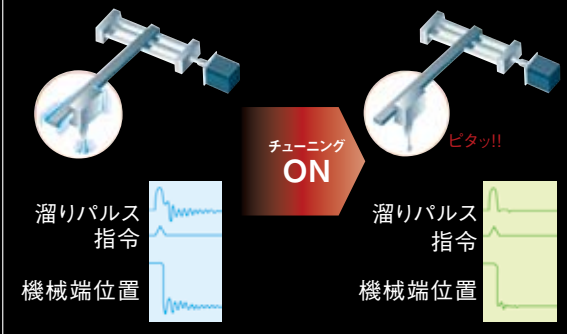
簡単調整　～サーボ特有のめんどうなゲイン調整が必要ありません～

さらに進化したリアルタイム
オートチューニング　▶　**応答設定値をよりきめ細かく設定可能!**
オートチューニング機能により調整は応答設定値を変更するだけ!!

より精密な調整へ

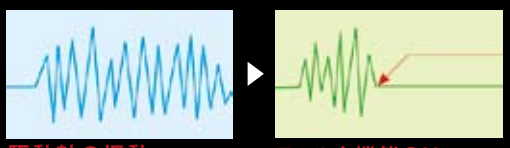
アーム先端の振動または機械の残留振動を抑制したい時には

振動対策が簡単です!
オートチューニングにより自動的に振動を抑制できます。
(～100Hz)



ボールねじなどの駆動軸が共振する時には

機械系(駆動軸)の周波数特性を測定することなく、自動的に最適な「機械共振抑制フィルタ」を設定し共振を抑えます。
また、従来に比べ適応可能な周波数範囲を拡張しましたので、駆動軸での共振を抑えることができます。約100Hz～2.25kHz(機械共振フィルタ～4.5kHz)

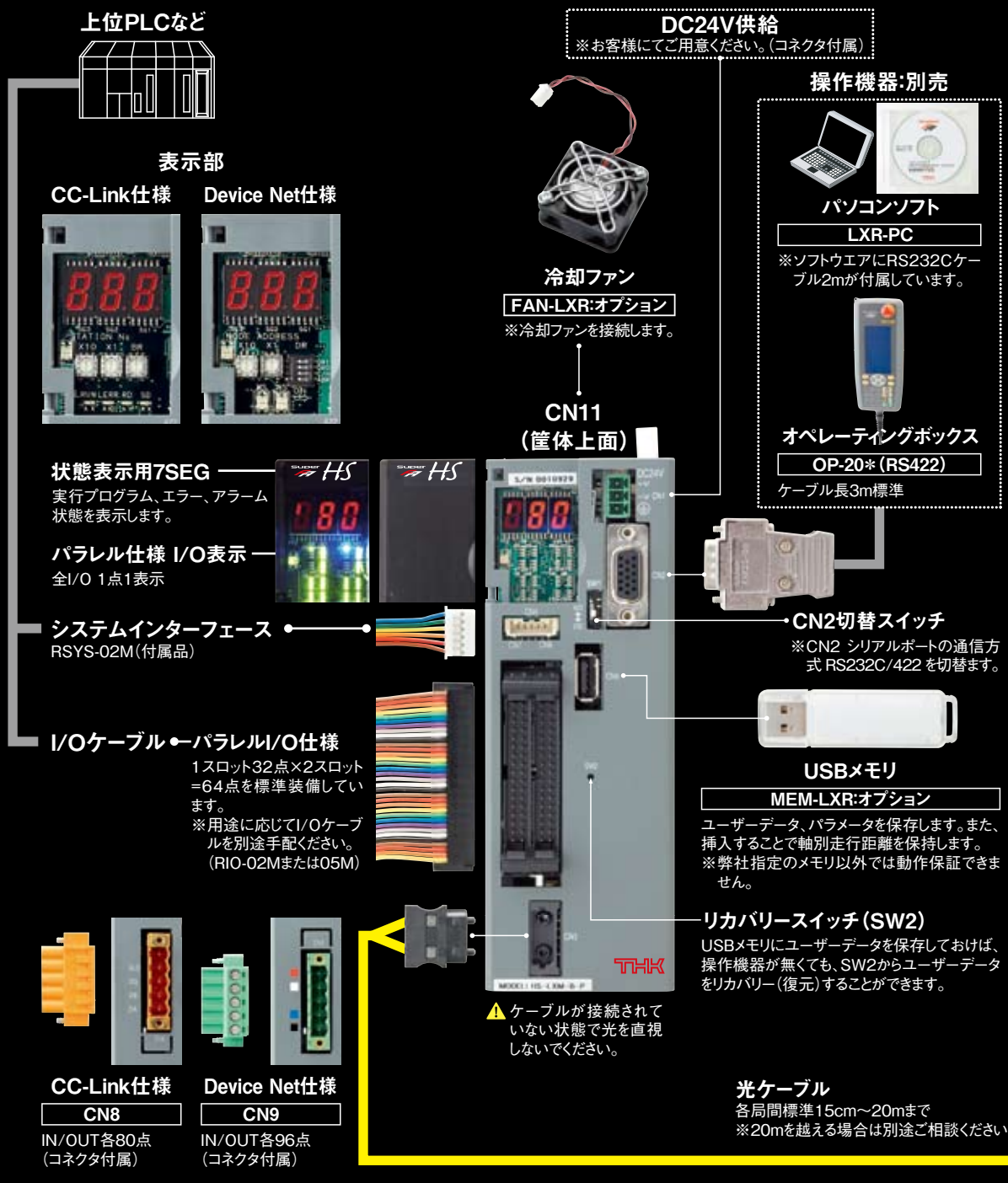


駆動軸の振動　▶　フィルタ機能ON

コントローラ接続図・形番説明

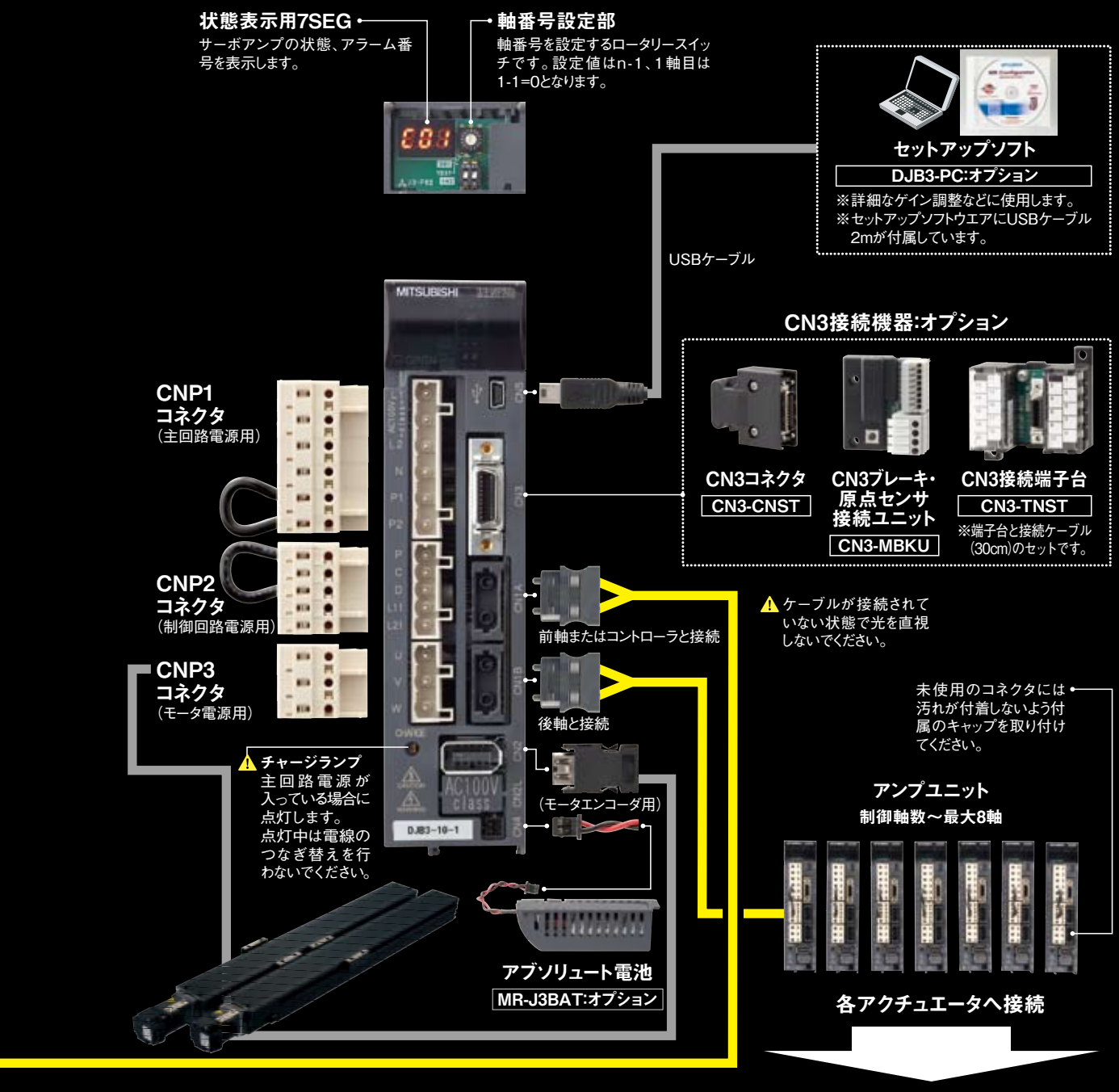
システムアップ図

HS-LXM-B（コントローラ部）



DJB3（アンプ部）

※本アンプは三菱電機㈱製スーパーFA専用アンプです。



HS-LXM コントローラ

呼び形番の構成

HS - LXM - B - P
① ② ③ ④

① シリーズ名称	HS
② コントローラ形番	LXM
③ ハード構成	B：基本タイプ
④ I/O タイプ	P：パラレル I/O C：CC-Link D：Device Net

コントローラ仕様

基本仕様	制御軸数	1～8軸
	接続アンプ	DJB3アンプ
	外形寸法／質量	57W×168H×135D／0.6kg
	入力電圧／電流	DC24V±10%／1A
	外部インターフェース	RS232C・RS422（スイッチでの切替）×1
		USBメモリ（MEM-LXR）専用USBホスト×1
		SSCNETⅢ（光モジュール）×1
		外付けファン用DC24Vコネクタ×1
	プロセッサ／動作クロック	SH7727／96MHz
	OS／プログラム言語	T-Kernel（※1）／LX言語
	特殊機能	日時付きエラー履歴表示、データリカバリー機能※、走行距離通知機能※ ※ USBメモリ使用時
ユーザーデータ記憶領域	記憶デバイス	フラッシュメモリ（8Mバイト）
	プログラム数／最大ライン数	80本／6000ライン
	マルチタスク数	16
	最大ポイント／SQMステップ数	5000／24000
上位装置インターフェース	システムインターフェース	全停止（B接点）・アラームリセット・CPUリセット DC24V（外部電源接続）
	パラレルI/O仕様	汎用入力24　専用入力8
		汎用出力28　専用出力4
		DC24V±20%（外部電源接続）
	CC-Link仕様	占有局数1局／CC-Linkバージョン　Ver.1.10
		局タイプ　リモートデバイス局
		汎用入力72　専用入力8
		汎用出力76　専用出力4
	Device Net仕様	占有ノードアドレス数　6
		汎用入力88　専用入力8
		汎用出力92　専用出力4
環境・構造	使用温度／保存温度	0～45℃（～55℃（※2））／−10～60℃（凍結なきこと）
	使用湿度	90%RH以下（結露なきこと）
	振動	5.9m/s^2
	雰囲気	腐食性ガス・引火性ガス・オイルミスト・塵埃なきこと
	構造	IP00（制御盤内に設置のこと）、自冷（オプションにて強冷）
海外規格		RoHS指令対応
付属品	システムIFケーブル	RSYS-02M（標準長さ2m）
	コネクタ	DC24V電源　コネクタ
		CC-Link、Device-Net用接続コネクタ（※3）
Pタイプ必須オプション	パラレルI/Oケーブル	RIO-02Mまたは05M（34芯　標準長さ2mまたは5m） ※ I/Oの使用点数に応じて別途発注ください。

※1　本製品は、T-Engine フォーラム（www.t-engine.org）の T-License に基づき T-Kernel ソースコードを使用しています。
※2　オプションの冷却ファンを装着した場合の使用環境温度です。
※3　CC-Link、Device Net 仕様の場合に付属します。

DJB3 アンプ

管理形番の構成

DJB3 - 10 - 1

① ② ③

① アンプ形番	DJB3 (※)
② 制御モータ容量	03 : 30W ～ A0 : 1kW
③ 主回路電圧	1 : AC100V 2 : AC200V

※ 本アンプは三菱電機㈱製スーパー FA 専用アンプです。

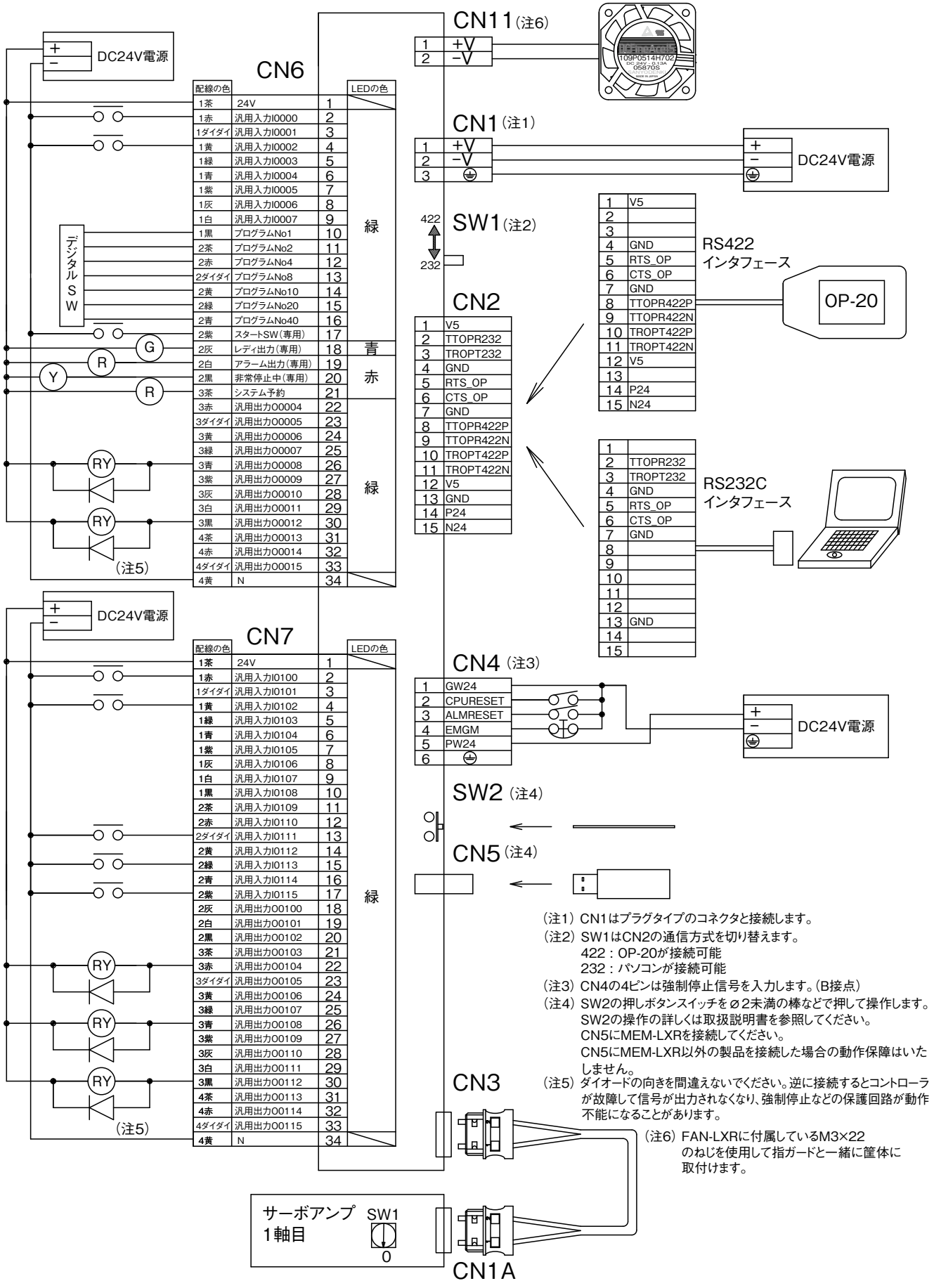
アンプ仕様

アンプ形式			03	05	10	20	40	50	75	A0
モータ定格出力容量 [W]			30	50	100	200	400	500	750	1k (※1)
適合モータ		ASTアクチュエータ	30	50	–	–	–	–	–	–
		HF-KP	–	053	13	23	43	–	73	–
		HF-SP	–	–	–	–	–	52	–	102
100V仕様	主回路電源	電圧・周波数 (※2)	単相　AC100～120V/50、60Hz							
		許容電圧変動	単相　AC85～132V							
		許容周波数変動	±5%以内							
	制御回路電源	電圧・周波数	単相AC100～120V/50、60Hz							
		許容電圧変動	単相AC85～132V							
		許容周波数変動	±5%以内							
		入力 [W]	30							
200V仕様	主回路電源	三相・単相	三相または単相							三相のみ
		電圧・周波数 (※2)	AC200～230V/50、60Hz							
		許容電圧変動	AC170～253V							
		許容周波数変動	±5%以内							
	制御回路電源	電圧・周波数	単相AC200～230V/50、60Hz							
		許容電圧変動	単相AC170～253V							
		許容周波数変動	±5%以内							
		入力 [W]	30							
インターフェース用電源			DC24V　±10%以内 (必要電源容量：150mA) ※ 全出力信号を使用した場合の値							
アンプ内蔵回生抵抗許容回生電力 [W]						10	10	10	20	20
制御方式			正弦波PWM制御・電流制御方式							
ダイナミックブレーキ			内蔵							
保護機能			過電流遮断、回生過電圧遮断、過負荷遮断 (電子サーマル)、サーボモータ過熱保護、 検出器異常保護、回生異常保護、不足電圧、瞬時停電保護、過速度保護、誤差過大保護							
構造			自冷、開放 (IP00)						強冷、開放 (IP00)	
海外規格			RoHS指令対応							
環境	周囲温度		0～55℃ (凍結なきこと)、保存：−20～65℃ (凍結なきこと)							
	周囲湿度		90%RH以下 (結露なきこと)、保存：90%RH以下 (結露なきこと)							
	雰囲気		屋内 (直射日光が当たらないこと)、腐食性ガス・引火性ガス・オイルミスト・塵埃のなきこと							
	標高		海抜1000m以下							
	振動		5.9m/s^{2}以下							
質量 [kg]			0.8	0.8	0.8	0.8	1.0	1.0	1.4	1.4

※1　1kW を超える場合は、THK までお問い合わせください。

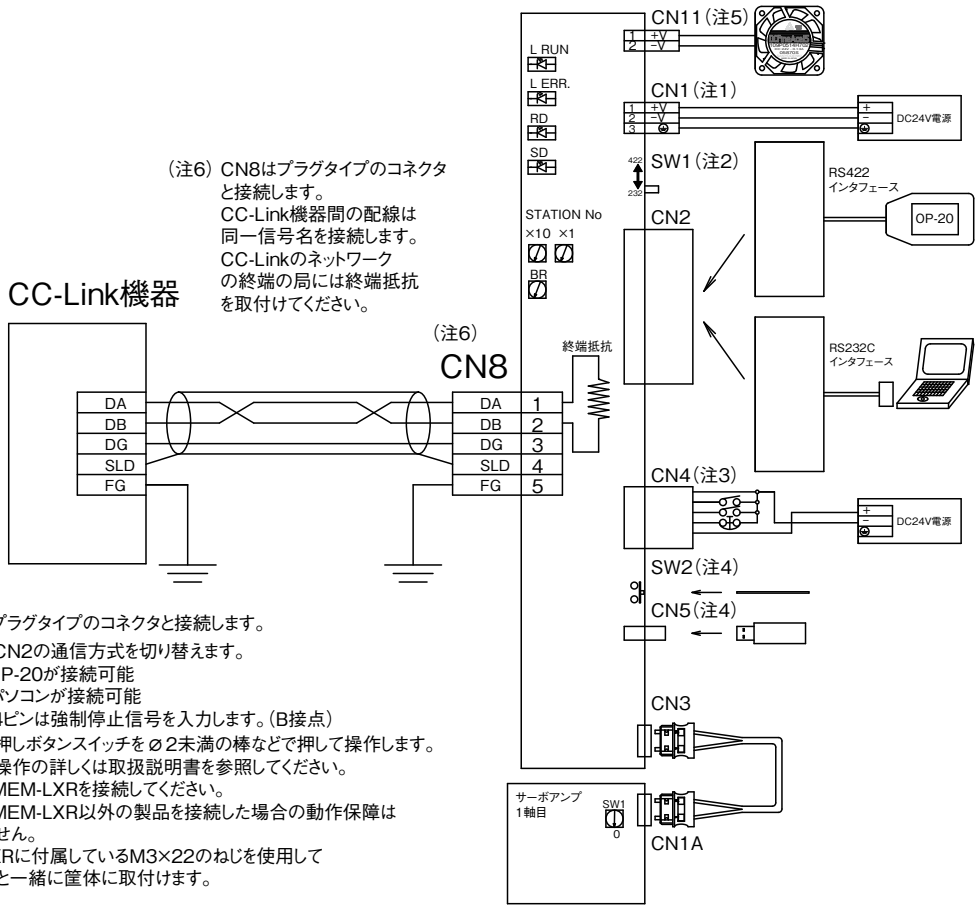
※2　組合わされたサーボモータの定格出力容量および定格回転速度は、記載された電源電圧·周波数の場合です。電源電圧降下時は、トルクが低下します。

HS-LXM-B-Pの接続例



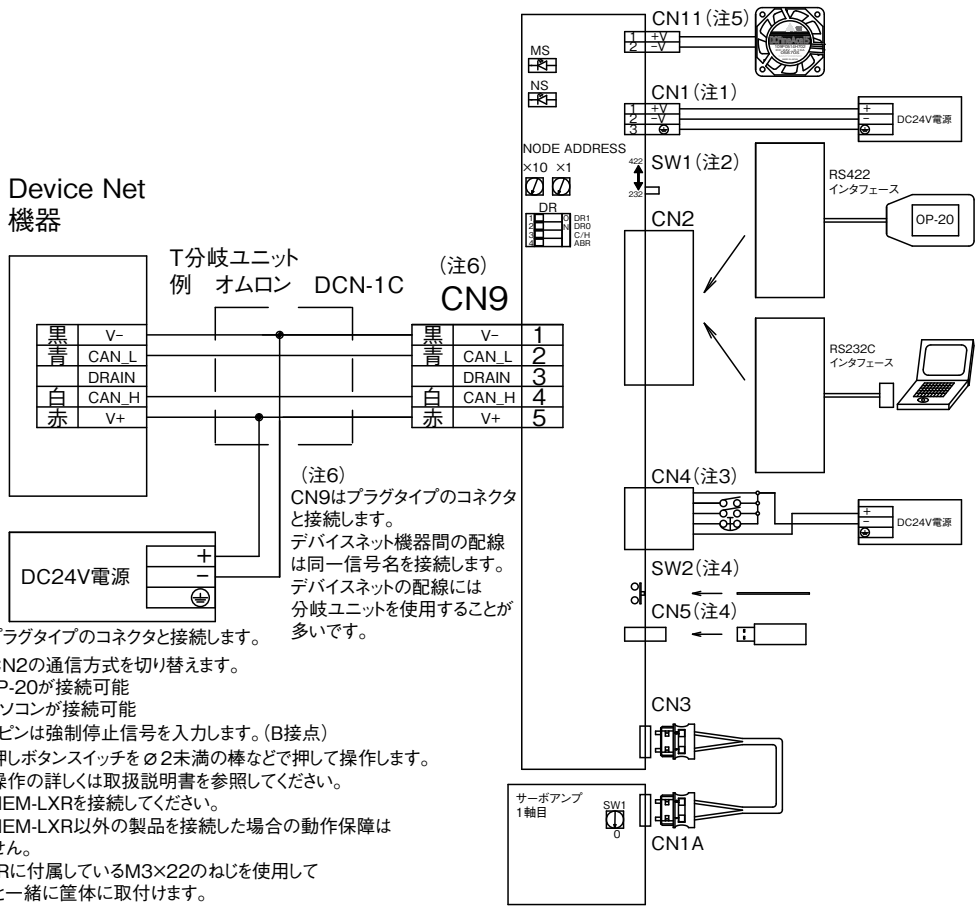
（注1）CN1はプラグタイプのコネクタと接続します。
（注2）SW1はCN2の通信方式を切り替えます。
422：OP-20が接続可能
232：パソコンが接続可能
（注3）CN4の4ピンは強制停止信号を入力します。（B接点）
（注4）SW2の押しボタンスイッチをø2未満の棒などで押して操作します。
SW2の操作の詳しくは取扱説明書を参照してください。
CN5にMEM-LXRを接続してください。
CN5にMEM-LXR以外の製品を接続した場合の動作保障はいたしません。
（注5）ダイオードの向きを間違えないでください。逆に接続するとコントローラが故障して信号が出力されなくなり、強制停止などの保護回路が動作不能になることがあります。
（注6）FAN-LXRに付属しているM3×22のねじを使用して指ガードと一緒に筐体に取付けます。

HS-LXM-B-Cの接続例



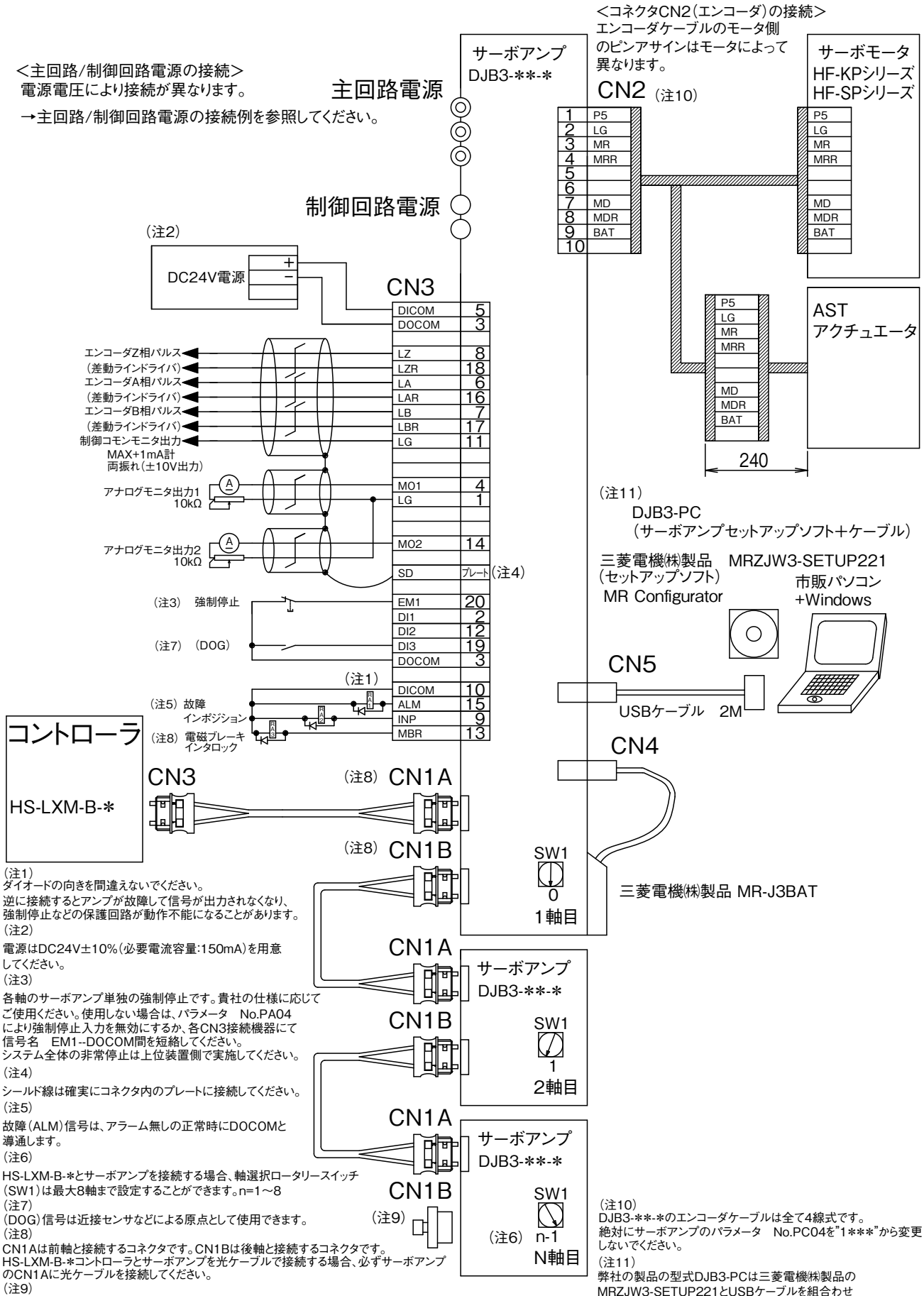
（注1）CN1はプラグタイプのコネクタと接続します。
（注2）SW1はCN2の通信方式を切り替えます。
422：OP-20が接続可能
232：パソコンが接続可能
（注3）CN4の4ピンは強制停止信号を入力します。（B接点）
（注4）SW2の押しボタンスイッチをφ2未満の棒などで押して操作します。
SW2の操作の詳しくは取扱説明書を参照してください。
CN5にMEM-LXRを接続してください。
CN5にMEM-LXR以外の製品を接続した場合の動作保障はいたしません。
（注5）FAN-LXRに付属しているM3×22のねじを使用して指ガードと一緒に筐体に取付けます。

HS-LXM-B-Dの接続例



（注1）CN1はプラグタイプのコネクタと接続します。
（注2）SW1はCN2の通信方式を切り替えます。
422：OP-20が接続可能
232：パソコンが接続可能
（注3）CN4の4ピンは強制停止信号を入力します。（B接点）
（注4）SW2の押しボタンスイッチをφ2未満の棒などで押して操作します。
SW2の操作の詳しくは取扱説明書を参照してください。
CN5にMEM-LXRを接続してください。
CN5にMEM-LXR以外の製品を接続した場合の動作保障はいたしません。
（注5）FAN-LXRに付属しているM3×22のねじを使用して指ガードと一緒に筐体に取付けます。

DJB3-＊＊-＊の接続例

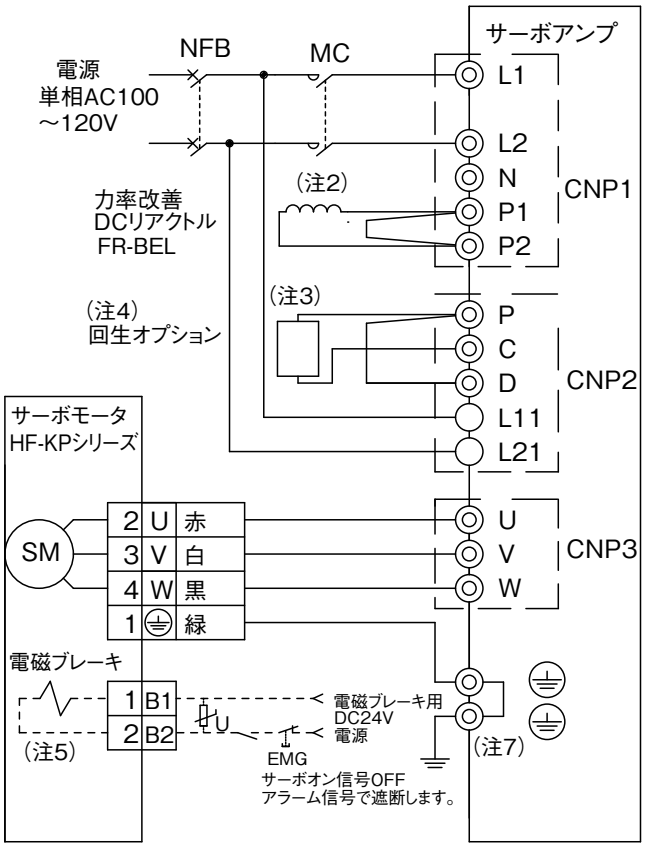


(注1)
ダイオードの向きを間違えないでください。
逆に接続するとアンプが故障して信号が出力されなくなり、
強制停止などの保護回路が動作不能になることがあります。
(注2)
電源はDC24V±10%(必要電流容量:150mA)を用意
してください。
(注3)
各軸のサーボアンプ単独の強制停止です。貴社の仕様に応じて
ご使用ください。使用しない場合は、パラメータ No.PA04
により強制停止入力を無効にするか、各CN3接続機器にて
信号名 EM1--DOCOM間を短絡してください。
システム全体の非常停止は上位装置側で実施してください。
(注4)
シールド線は確実にコネクタ内のプレートに接続してください。
(注5)
故障(ALM)信号は、アラーム無しの正常時にDOCOMと
導通します。
(注6)
HS-LXM-B-*とサーボアンプを接続する場合、軸選択ロータリースイッチ
(SW1)は最大8軸まで設定することができます。n=1～8
(注7)
(DOG)信号は近接センサなどによる原点として使用できます。
(注8)
CN1Aは前軸と接続するコネクタです。CN1Bは後軸と接続するコネクタです。
HS-LXM-B-*コントローラとサーボアンプを光ケーブルで接続する場合、必ずサーボアンプ
のCN1Aに光ケーブルを接続してください。
(注9)
末端の軸のCN1Bにはキャップを取付けます。

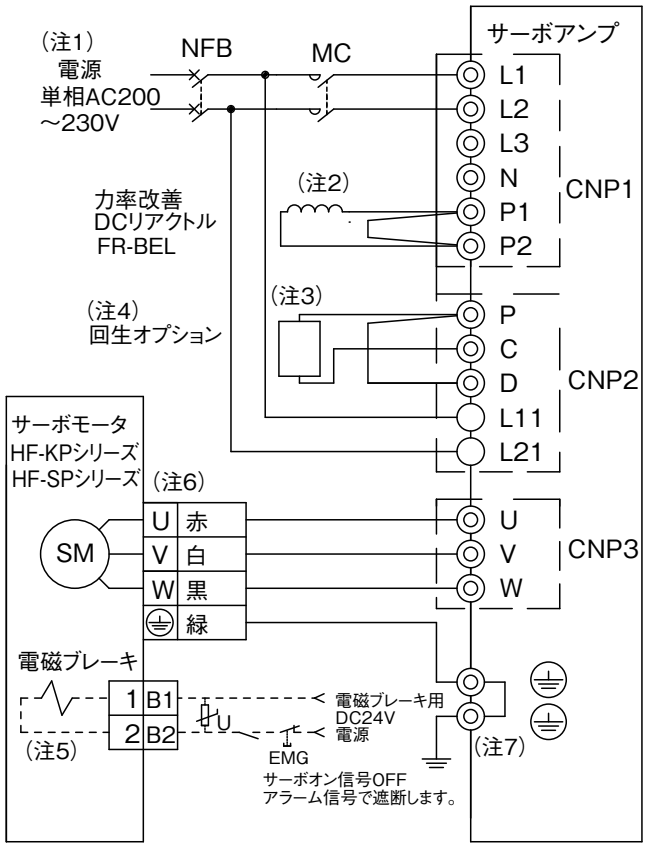
(注10)
DJB3-**-*のエンコーダケーブルは全て4線式です。
絶対にサーボアンプのパラメータ No.PC04を"1***"から変更
しないでください。
(注11)
弊社の製品の型式DJB3-PCは三菱電機㈱製品の
MRZJW3-SETUP221とUSBケーブルを組合わせ
たものです。

主回路／制御回路電源／モータ動力部への接続例

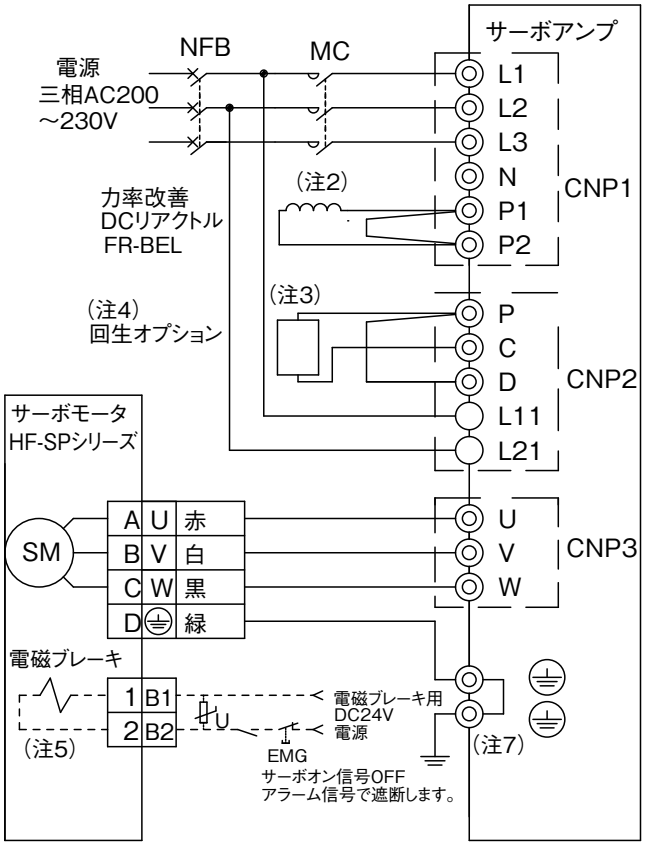
単相100Vの場合



単相200Vの場合

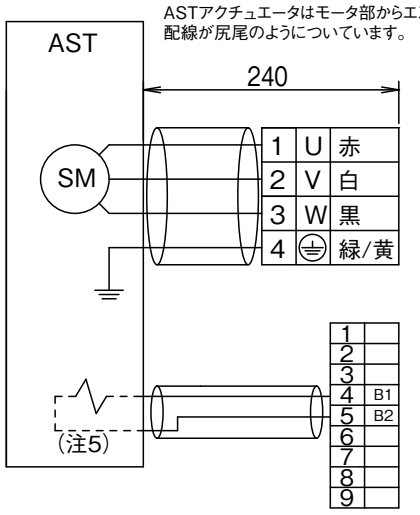


三相200Vの場合



ASTアクチュエータの動力部

ASTアクチュエータはモータ部からエンコーダ、動力、ブレーキの配線が尻尾のようについています。



(注1)
単相AC200～230Vの場合、電源はL1、L2端子に接続し、L3には何も接続しないでください。
(注2)
DCリアクトルを使用する場合は、必ずP1-P2間の接続を外してください。
(注3)
外部に回生オプションを接続する場合は、必ずP(+)-D間の接続を外してください。
(注4)
回生オプションの選定方法は三菱電機㈱の資料の「MR-J3-*B サーボアンプ技術資料集」を参照してください。
(注5)
電磁ブレーキ付きモータの場合です。電磁ブレーキ端子(B1、B2)には極性はありません。
(注6)
HF-KPとHF-SPモータでは動力信号(UVW)の配線のコネクタが異なります。
また、ピンアサインも異なります。
(注7)
接地はサーボアンプの保護アース(PE)端子を中継し、制御盤の保護アース端子から大地に落としてください。

コマンド一覧

区分	命令語	機能
サーボ制御	HOMSQ	原点復帰
	SRVOP	サーボ操作
速度関連設定	SPEED	速度の設定
	ACCEL	加速度、減速度、S字比率の設定
軸移動	MOVEP	直線移動
	MOVEI	インクリメンタル直線移動
	CIRC	円補間移動
	ARC	円弧補間移動
	SPLIN	連続スプライン補間移動
	MVLIN	連続通過移動
	LXLIN	連続直線移動
ジョグ移動	JOGON	指定アドレスがオン中、ジョグ移動
	JOGOF	指定アドレスがオフ中、ジョグ移動
パレタイズ	PALE1 ～ 4	パレットの定義・宣言
	MPAL1 ～ 4	パレタイジング移動
	RPAL1 ～ 4	パレットのポイント読み取り
軸設定	DTBND	データバンドエリアの設定
	DTBCL	データバンドエリアのクリア
	MASCK	軸占有宣言
	SHIFT	シフトデータセット
軸停止	STOP	自タスクの軸移動一時停止、強制停止
	HALT	多タスクの軸移動強制停止
プログラム制御	START	指定プログラム起動
	CUTPG	指定プログラム停止
	EXIT	自プログラム終了
	REM	注釈文
ポイント制御	POSCP	ポイントデータのコピー
	POSCL	ポイントデータのクリア
	POSRD	ポイントデータを変数に読込み
	POSWT	変数からポイントデータに書込み
	WHERE	現在位置をポイントデータに読込み
	POSFW	ポイントデータをフラッシュへ書込み
サブルーチン	SRBGN	サブルーチン開始
	SREND	サブルーチン終了
	GOSUB	サブルーチン呼び出し
	RETRN	サブルーチン脱出
ジャンプ	JUMP	指定 INDEX へジャンプ
	INDEX	JUMP 命令の制御移動先

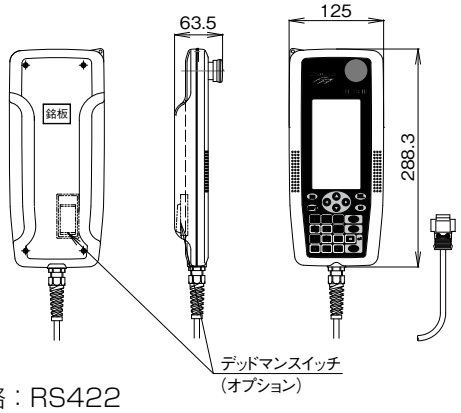
区分	命令語	機能
ＦＯＲ文	FOR	条件付ループ
	NEXT	条件付ループ終端
	FBRK	ループの途中脱出
ＩＦ文	IF	変数条件判断
	ELSE	条件不成立時に実行する文の先頭
	ENDIF	条件判断の終端
変数代入	CLEAR	変数のクリア
	LET	変数へデータ代入
算術演算	ADD	加算
	SUB	減算
	MULT	乗算
	DIV	除算
	MOD	剰余算
	COMP	データ比較
関数演算	SIN	三角関数サイン
	COS	三角関数コサイン
	TAN	三角関数タンジェント
	ATAN	三角関数アークタンジェント
	SQRT	平方根
論理演算	AND	論理積演算
	OR	論理和演算
	XOR	排他的論理和演算
Ｉ／Ｏ制御	BININ	バイナリーデータを変数に読み込み
	BINOT	変数からバイナリーデータを出力
	BCDIN	ＢＣＤデータを変数に読み込み
	BCDOT	変数からＢＣＤデータを出力
	DONOT	指定出力アドレスを反転
	DORST	指定出力アドレスのオフ
	DOSET	指定出力アドレスのオン
制御待ち	WATOF	指定アドレスのオフ待ち
	WATON	指定アドレスのオン待ち
	TIMEW	指定時間待ち
	TIMCN	指定プログラムのタイマをキャンセル
	SQMWT	複合条件待ち
シーケンサプログラム専門命令	STASK	ラダー専用タスク宣言
	OUTRY	指定アドレスをリレー出力
	TIMER	タイマーリレー出力

操作機器

オペレーティングボックス

OP-20/OP-20D

※ OP-20Dはデッドマンスイッチ仕様
・プログラム・ポイントデータの作成・編集・実行
・ジョグ動作、パラメータ編集、モニター機能、アラーム履歴モニター機能
・見やすい大型画面（16桁×30行）採用
・安全操作に配慮したデッドマンスイッチをオプション設定



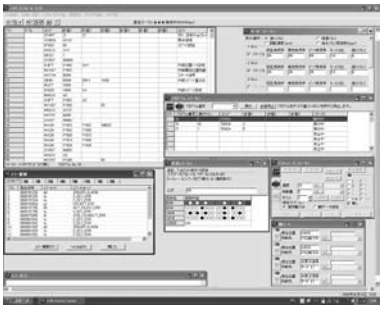
・通信規格：RS422
・ケーブル長さ：3m（標準）
※ 最長20mまでの特殊仕様が製作できます。
別途ご相談ください。
・質量（ケーブル除く）：635 g

パソコン対応ソフト

LXR-PC

・プログラム・ポイントデータのオフライン編集
・コントローラ内部データの保存
・オンラインでのプログラム実行、状態モニター、アラーム履歴モニター機能
・Windows版

※ ＣＤとＰＣ通信ケーブル（RS232C）2mが同封されています。

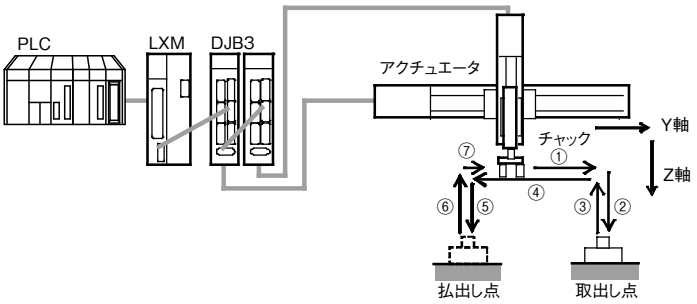


LXRコントロールセンター

HS-LXMサンプルプログラム

1.システム概要

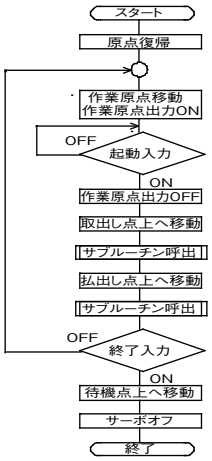
・装置の組合せ形式としてはYZ形で、Y軸とZ軸をサーボで動作させます。
・Z軸の先端にはエアーチャックが取付けられ、ワークを把持します。
・チャックの電磁弁はシングル動作とします。
・エアーチャックの開閉は確認センサがないので、0.5秒のタイマーで動作完了とします。
・チャックの制御はLXMで行います。
・上位コントローラとは起動待ち出力と起動入力でハンドシェイクします。

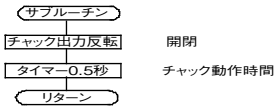


2.動作説明

原点復帰後、作業原点に移動します。
上位コントローラからの起動により、取出し点でワークを取出し、払出し点まで持っていきます。
水平移動と上下移動はサーボで行い、ワーク把持はエアーチャックを用います。
作業が終了したら作業原点に戻り次の起動を待ち、作業を繰り返します。
作業終了時に終了入力が入っていたら待機点に移動してサーボオフしプログラムを終了します。

3.フローチャート





4.入出力割付

I/O	アドレス	機能
入力	I0002	起動入力
	I0003	プログラム終了
出力	O0004	作業原点出力
	O0005	チャック動作（ON：閉、OFF：開）

5.ポイントデータ例

No	1軸座標	2軸座標	コメント
P0001	100.000	0.000	作業原点
P0002	175.300	0.000	ワーク取出し位置上昇端
P0003	175.300	50.000	ワーク取出し位置下降端
P0004	57.920	0.000	ワーク払出し位置上昇端
P0005	57.920	50.000	ワーク払出し位置下降端
P0006	0.000	0.000	待機位置

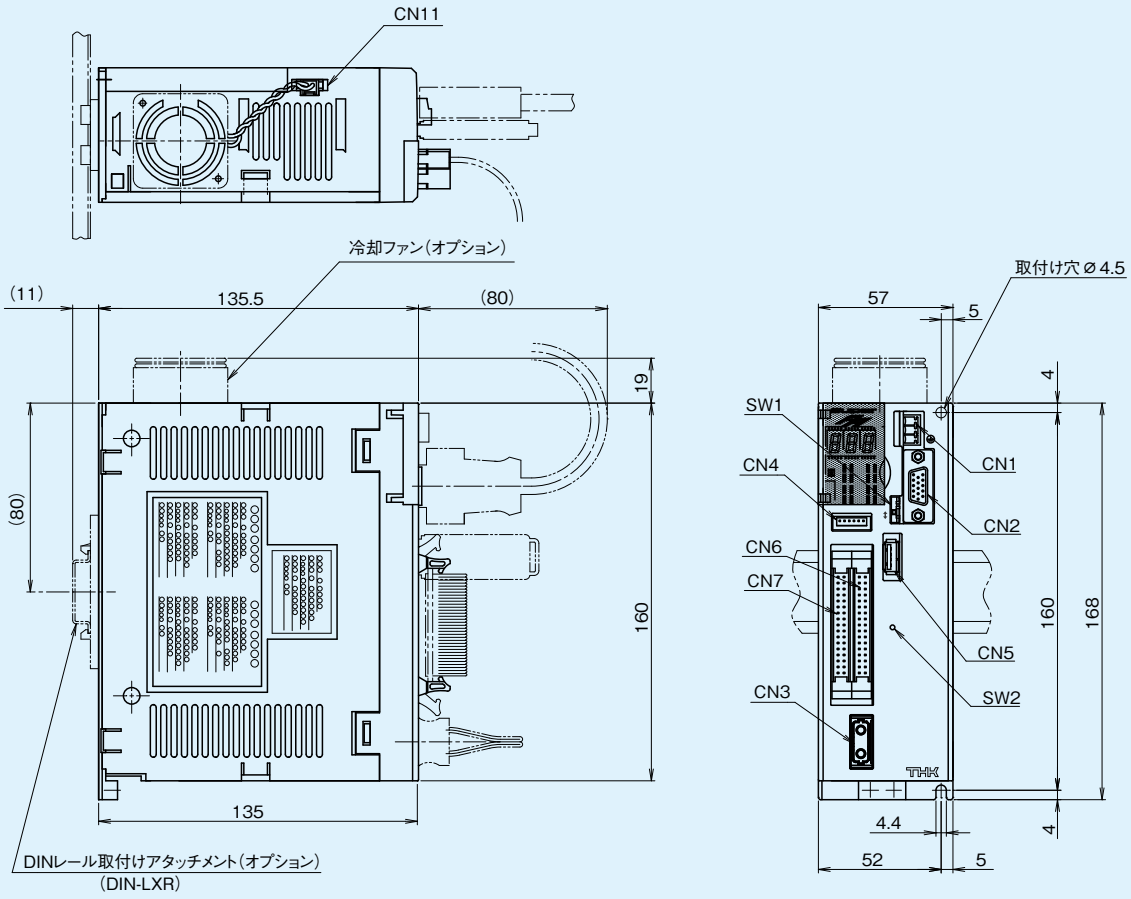
6.プログラム例

ライン	ラベル／SQM	コマンド	計算1	計算2	計算3	計算4	計算5	計算6	コメント
1:		HOMSQ	A2	A1					原点復帰
2:		SPEED	500	0.7					速度５００mm/s、加速度０．７G
3:		INDEX	1						
4:		MOVEP	P0001				O0004		作業原点・作業原点出力ON
5:		WATON	I0002						起動入力待ち
6:		DORST	O0004						作業原点出力OFF
7:		MOVEP	P0002						ワーク取出し上昇点移動
8:		MOVEP	P0003						ワーク取出し下降点移動
9:		GOSUB	HA						サブルーチン呼び出し
10:		MOVEP	P0002						ワーク取出し上昇点移動
11:		MOVEP	P0004						ワーク払出し上昇点移動
12:		MOVEP	P0005						ワーク払出し下降点移動
13:		GOSUB	HA						サブルーチン呼び出し
14:		MOVEP	P0004						ワーク払出し上昇点移動
15:		JUMP	1						終了入力OFFなら最初に戻る
16:	SQM	LDNI0003							
17:		MOVEP	P0006						待機点移動
18:		SRVOP		A12					サーボオフ
19:		EXIT							終了
20:	A	SRBGN							チャックサブルーチン
21:		DONOT	O0005						チャック開閉反転
22:		TIMEW	50						タイマー０．５秒
23:		SREND							サブルーチン終了リターン

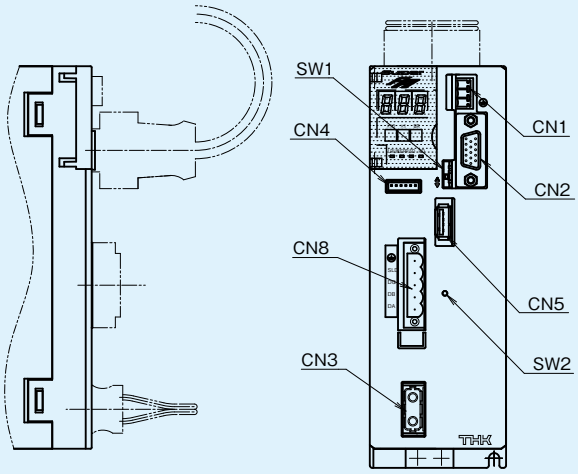
外形寸法図

コントローラ

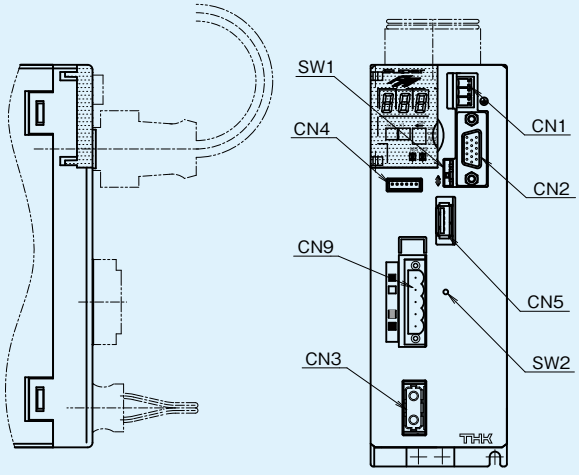
HS-LXM-B-P（パラレルI/O仕様）



HS-LXM-B-C（CC-Link仕様）



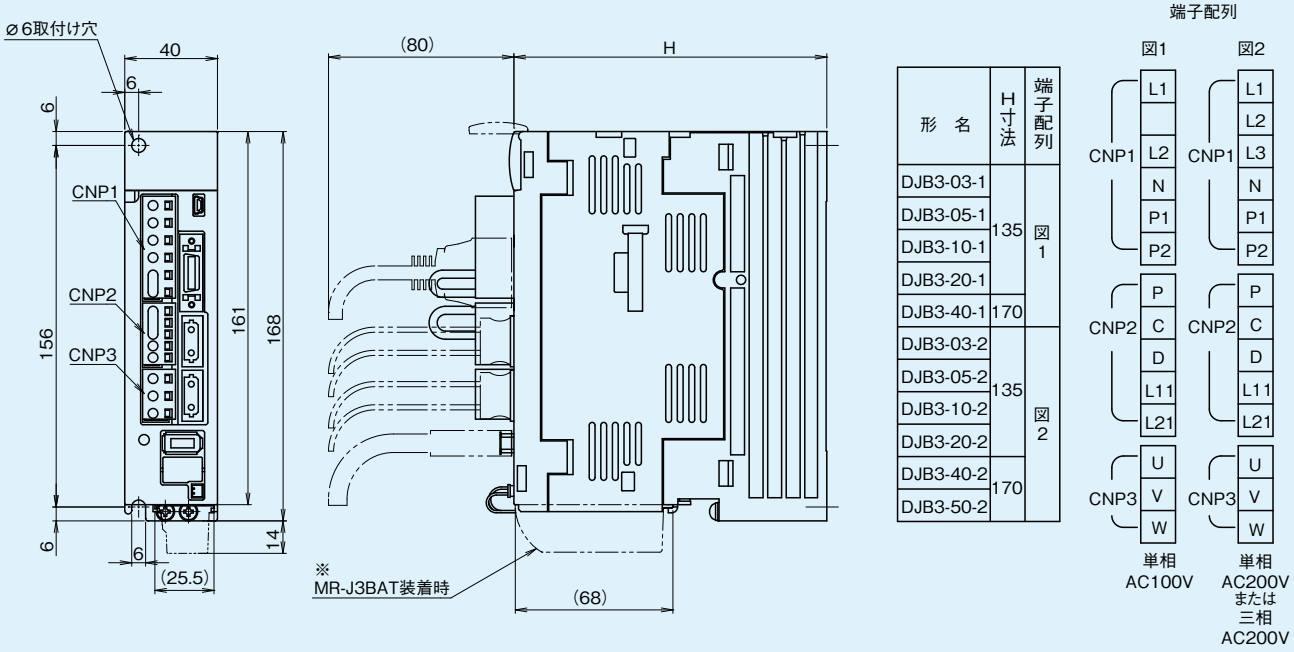
HS-LXM-B-D（Device Net仕様）



※ 各寸法については、上記HS-LXM-B-Pと同一です。

アンプユニット

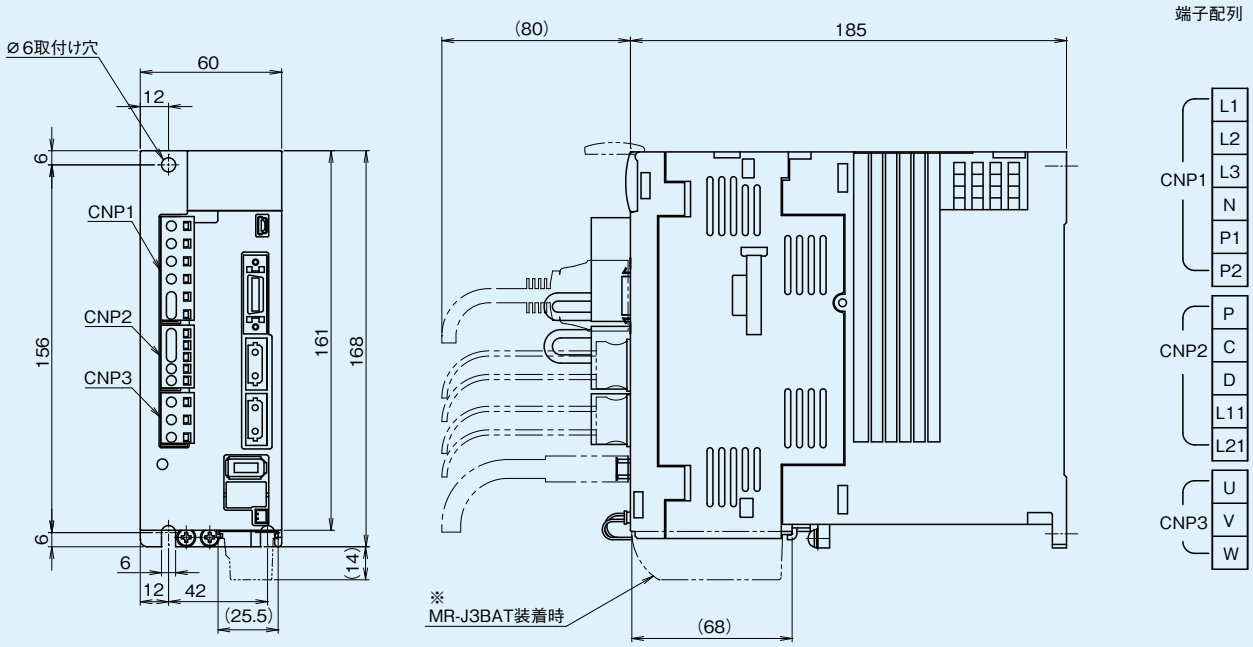
DJB3-03-1～40-1/DJB3-03-2～50-2



形　名	H寸法	端子配列
DJB3-03-1	135	図1
DJB3-05-1		
DJB3-10-1		
DJB3-20-1		
DJB3-40-1	170	
DJB3-03-2	135	図2
DJB3-05-2		
DJB3-10-2		
DJB3-20-2		
DJB3-40-2	170	
DJB3-50-2		

※ MR-J3BAT（バッテリー）はオプションです。

DJB3-75-2/DJB3-A0-2



※ MR-J3BAT（バッテリー）はオプションです。

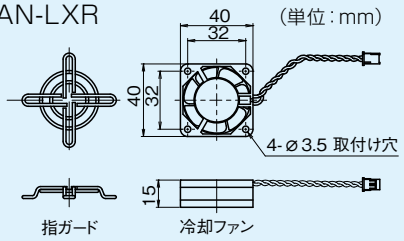
オプション

各製品の機能をより発揮するため、次のオプションを推奨しています。

コントローラオプション

●冷却ファン

FAN-LXR

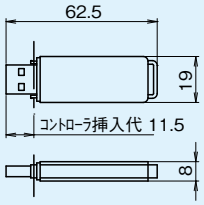


・コントローラ上面に取付けます。
・設置環境温度は55℃まで対応可能となります。
・取付け後の寸法は、P17のコントローラ寸法図をご参照ください。

（注）専用取付けねじ付属。専用ねじ以外で取付けると、基板が破損する場合があります。

●USBメモリ

MEM-LXR

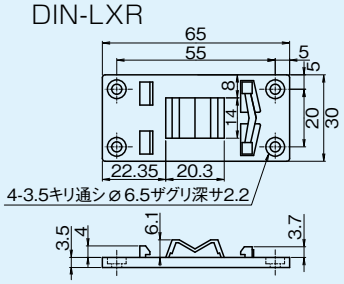


（注）MEM-LXR以外のUSBメモリでの動作保証は出来ませんのでご注意ください。

・ユーザーデータ・パラメータを保存出来ます。
・保存したデータはデータの復元に使用出来ます。
・装着したままにすることで、アクチュエータの走行距離を積算します。
詳しくは取扱説明書をご覧ください。

●DINレール取付けアタッチメント

DIN-LXR



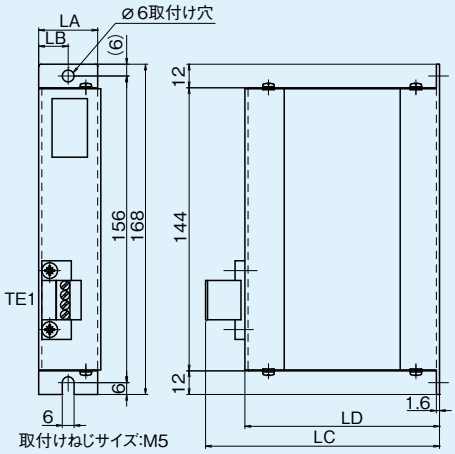
・DINレールにワンタッチで脱着出来ます。
・取付け後の寸法は、P17のコントローラ寸法図をご参照ください。

（注）専用取付けねじ付属。専用ねじ以外で取付けると、基板が破損する場合があります。

アンプオプション

●回生抵抗

MR-RB032／MR-RB12



・接続についてはP13の結線図をご参照ください。

(単位：mm)

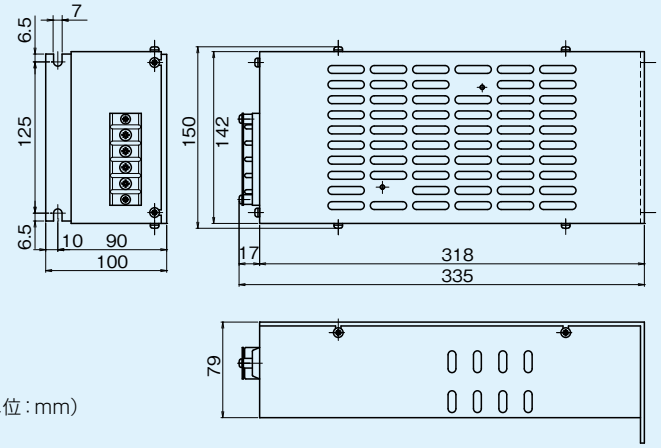
形　名	変化寸法				質量[kg]	許容回生電力[W]
	LA	LB	LC	LD		
MR-RB032	30	15	119	99	0.5	30
MR-RB12	40	15	169	149	1.1	100

<端子配列>

TE1
G3
G4
P
C

端子ねじサイズ:M3

MR-RB30



・許容回生電力　300W
・接続についてはP13の結線図をご参照ください。

<端子配列>

P
C
G3
G4

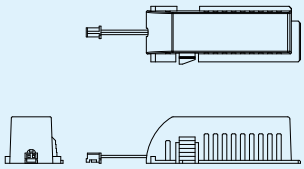
端子ねじサイズ:M4

(単位：mm)

アンプオプション

●バッテリー

MR-J3BAT



・アブソリュートシステムでご使用の際必要となります。
・アンプ下面のホルダに装着します。装着時の寸法はP18をご参照ください。
・電池交換時は制御回路電源をONにして行ってください。

●アンプセットアップソフト

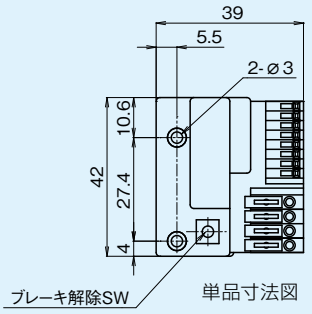
DJB3-PC

・アンプの詳細なゲイン調整に使用するソフトウェアと、接続用USBケーブル(2m)のセット品です。

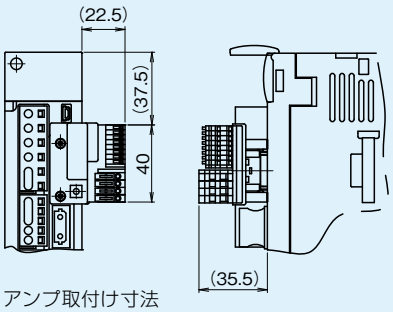
CN3 コネクタ接続機器

●CN3ブレーキ・原点センサユニット

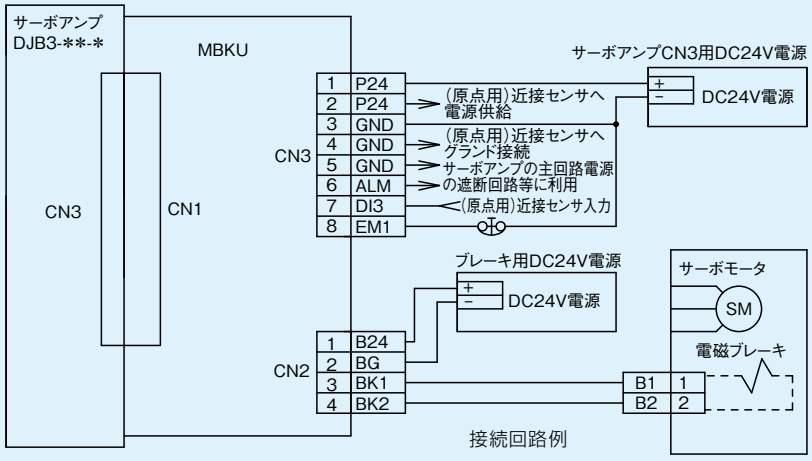
CN3-MBKU



単品寸法図



アンプ取付け寸法

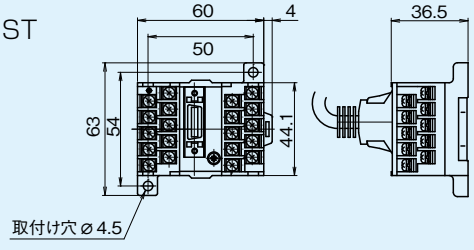


接続回路例

・モータブレーキ回路・原点センサ・強制停止回路をコンパクトに構成したユニットです。
・ブレーキ解除用リレー容量は2.0Aまで対応しています。
・単独でのブレーキ開放スイッチを搭載しています。メカ取付け作業時などにお使いください。
・取付け専用ねじ、取付けスペーサが付属しています。

●CN3 端子台セット

CN3-TNST



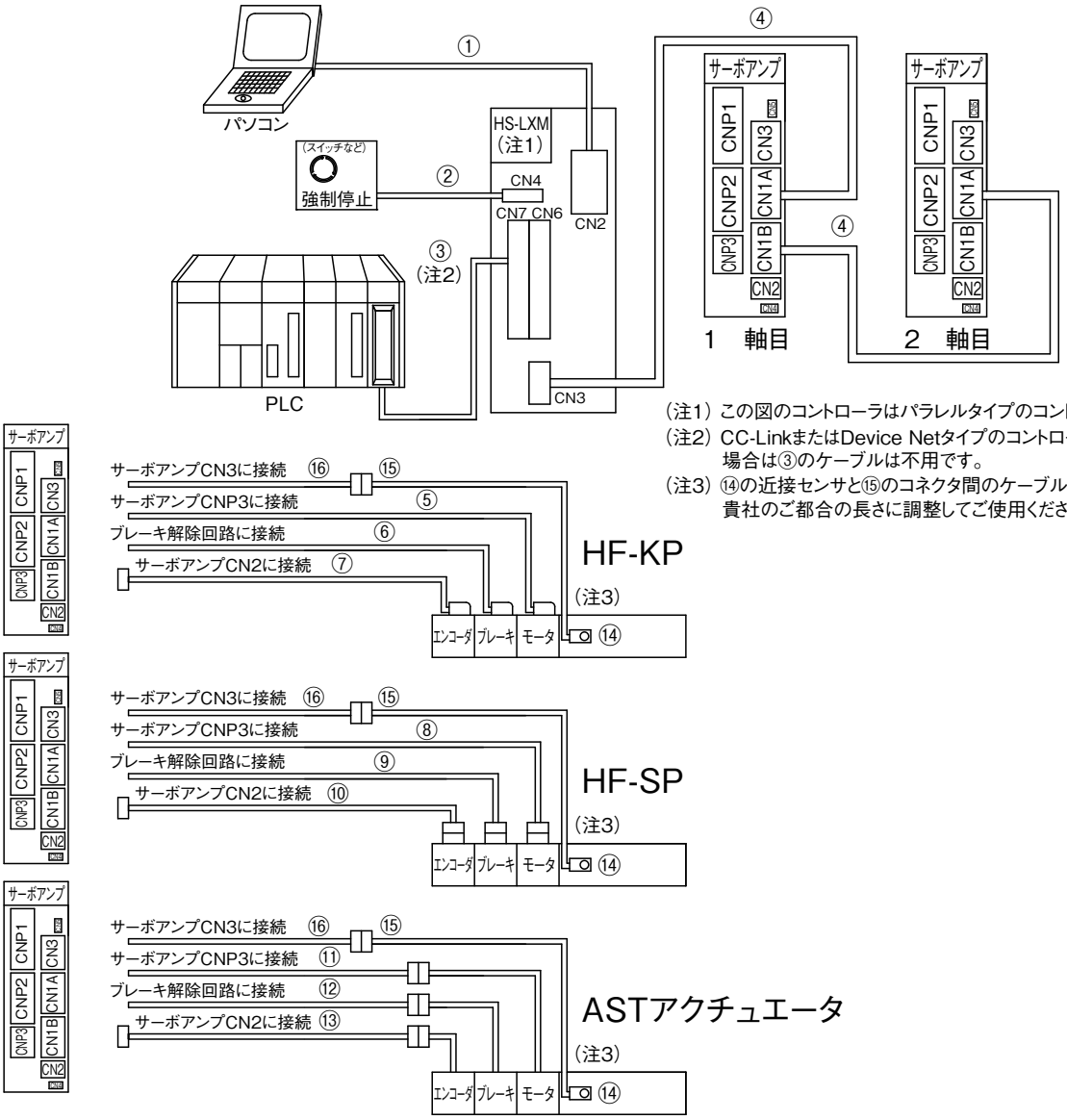
・CN3端子をケーブル接続して端子台に落とすオプションです。
・端子台(吉田電機工業㈱製：PS7DW-20V14B-F)と30cmのケーブル(三菱電機㈱製：MR-J2HBUS03M)がセットになっています。
・端子台はDINレールにワンタッチ取付けが可能です。

●CN3 接続コネクタ

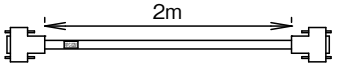
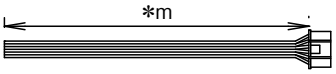
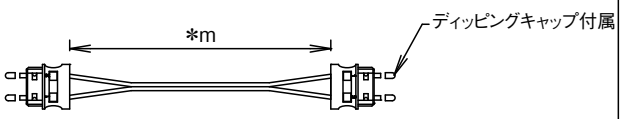
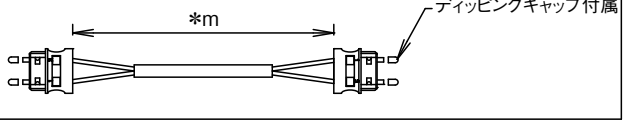
CN3-CNST

・コネクタ：10120-3000PEとシェル：10320-52F0-008のセットとなります。
・貴社にてハンダ付けしていただく必要があります。
・アンプへ取付け時の寸法についてはP18をご参照ください。

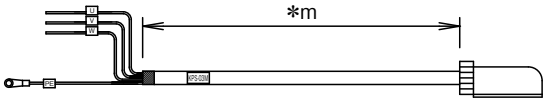
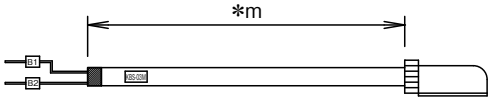
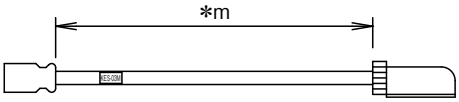
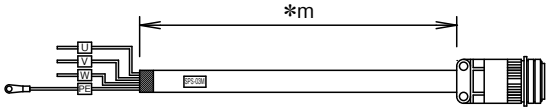
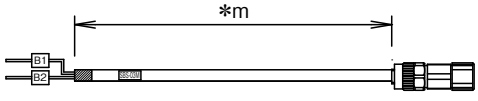
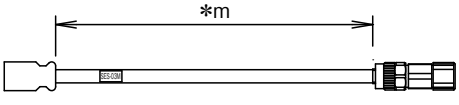
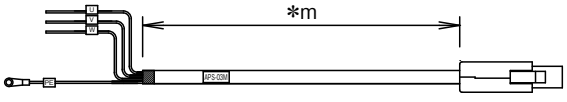
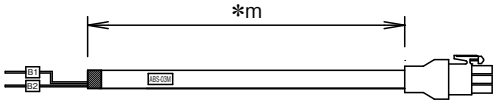
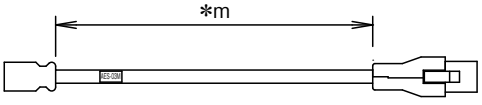
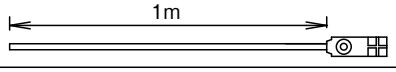
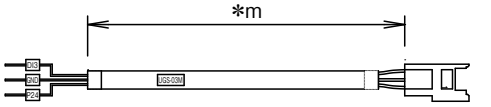
ケーブル一覧



(注1) この図のコントローラはパラレルタイプのコントローラです。
(注2) CC-LinkまたはDevice Netタイプのコントローラの場合は③のケーブルは不用です。
(注3) ⑭の近接センサと⑮のコネクタ間のケーブルの長さは貴社のご都合の長さに調整してご使用ください。

	品名	型式		内容
①	パソコンケーブル ※ パソコンソフト LXR-PC に付属しています。	RPC-02M		
②	システムインタフェースケーブル ※ コントローラに付属しています。(RSYS-02M) RSYS-05M の場合は、ご指定ください。	RSYS-**M	**の表記例 02 ケーブル長2m 05 ケーブル長5m	
③	パラレルI/O ケーブル ※ 用途に応じて別途手配ください。	RIO-**M	**の表記例 02 ケーブル長2m 05 ケーブル長5m	
④	SSCNET3 ケーブル (盤内配線用) ※ 用途に応じて別途手配ください。	MOP-**M	**の表記例 R1 ケーブル長0.15m R3 ケーブル長0.3m R5 ケーブル長0.5m 01 ケーブル長1m 03 ケーブル長3m	
	SSCNET3(※1) ケーブル (盤外配線用) ※ 用途に応じて別途手配ください。	MOC-**M	**の表記例 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m 20 ケーブル長20m	

※1 20m 以上をご希望の際は THK までお問い合わせください。

分類		用途	ケーブル種類	型式		内容
⑤	HF-KPモータ用	モータケーブル（UVW）	標準可動用ケーブル	KPS-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	KPH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
⑥		電磁ブレーキケーブル	標準可動用ケーブル	KBS-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	KBH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
⑦		エンコーダケーブル	標準可動用ケーブル	KES-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	KEH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
⑧	HF-SPモータ用（※2）	モータケーブル（UVW）	標準可動用ケーブル	SPS-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	SPH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
⑨		電磁ブレーキケーブル	標準可動用ケーブル	SBS-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	SBH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
⑩		エンコーダケーブル	標準可動用ケーブル	SES-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	SEH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
⑪	ASTアクチュエータ用	モータケーブル（UVW）	標準可動用ケーブル	APS-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	APH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
⑫		電磁ブレーキケーブル	標準可動用ケーブル	ABS-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	ABH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
⑬		エンコーダケーブル	標準可動用ケーブル	AES-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	AEH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
⑭	原点センサ用	原点用近接センサ	固定用ケーブル	E2S-W23B オムロン㈱製		
⑮		原点近接センサ接続コネクタ		e-CON		
⑯		原点用近接センサ接続ケーブル	標準可動用ケーブル	UGS-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	
			高屈曲可動用ケーブル	UGH-**M	**の表記例 03 ケーブル長3m 05 ケーブル長5m 10 ケーブル長10m	

※2　モータ定格出力容量1kWまでの対応ケーブルです。

※ ⑤～⑯は、アクチュエータ本体に付属しています。ただし⑥、⑨、⑫の電磁ブレーキケーブルについては、電磁ブレーキ付きモータをご指定の場合のみ付属となります。また、⑭、⑮、⑯の近接センサ用コネクタおよびケーブルについては、近接センサ付きをご指定の場合のみ付属となります。

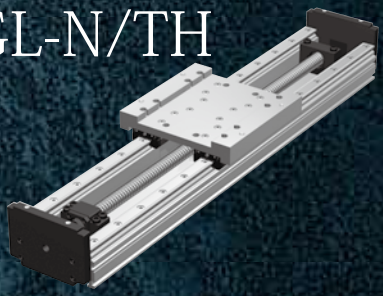
Super FA HS Series

SKR/KR

LMガイドとボールねじを一体化した
コンパクトアクチュエータ
［高剛性・高精度］

P27

GL-N/TH



アルミ製ベースを使用したアクチュエータ
ボールねじ駆動

P37

VLA

ロッドタイプアクチュエータ
ボールねじ駆動
［コンパクト・低価格］

P43

Option

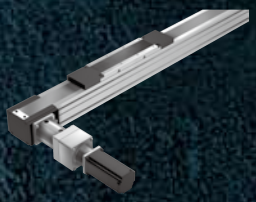
各種オプションの選択が可能です。

P47

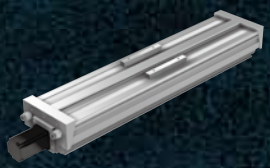
Others

上記以外の各種アクチュエータ・ユニット、または多軸組合せでのシステム
構成も可能です。
詳しくはTHKにお問い合わせください。

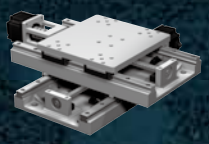
TY



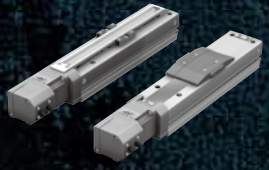
CGL



AX

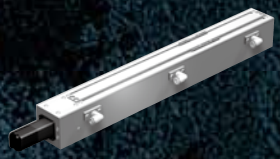


AST



KT

CKR



多軸組合せ

対応アクチュエータ仕様一覧

アクチュエータタイプ	モータ容量	リード	精度	ストローク [mm] ※1	定格速度 [mm/s] ※2	最大可搬質量 [kg] ※3	
						水平	垂直
SKR20	50W	6	並級・精密級	30 ～ 130	300	10	6
SKR26	50W	6	並級・精密級	60 ～ 210	300	22	7.5
SKR33	100W	6	並級・精密級	100 ～ 600	300	35	19
		10			500	30	12
		20			1000	24	6
SKR46	200W	10	並級・精密級	200 ～ 800	500	77	18
		20			1000	51	8
	400W	10			500	77	36
		20			1000	72	18
KR30H	100W	6	並級	100 ～ 500	300	28	16
			精密級		300	28	16
		10	並級		500	23	9
			精密級		500	23	9
KR45H	200W	10	並級	200 ～ 800	500	52	18
			精密級	200 ～ 600	500	52	18
		20	並級	200 ～ 800	1000	48	8
			精密級	200 ～ 600	1000	48	8
	400W	10	並級	200 ～ 800	500	52	26
			精密級	200 ～ 600	500	52	26
		20	並級	200 ～ 800	1000	48	18
			精密級	200 ～ 600	1000	48	18
KR55	400W	20	並級	800 ～ 1200	800	68	17
			精密級	800 ～ 1000	1000	68	17
	750W		並級	800 ～ 1200	800	84	34
			精密級	800 ～ 1000	1000	84	34
KR65	750W	25	並級	800 ～ 1500	800	95	24
			精密級	800 ～ 1200	1120	95	24
GL15N	100W	5	–	100 ～ 1000	240	60	13
	200W	10			500	60	16
		20		100 ～ 1180	1000	45	10
	400W	20			1000	60	16
		30			1500	30	10
GL20N	200W	5	–	210 ～ 1170	200	70	23
		10			500	70	10
		20		210 ～ 1530	1000	29	6
	400W	20			1000	60	15
		40			2000	13	6
TH20	400W	5	–	800 ～ 1700	200	100	45
		20		800 ～ 2180	1000	55	16
		40			2000	11	9
	750W	20			1000	100	32
		40			2000	40	14
TH25	750W	5	–	740 ～ 2120	160	120	50
		10			310	120	35
		25		740 ～ 2660	1120	70	25
		50			2240	25	12
VLA45C	50W	6	–	50 ～ 200	300 ※5	14 ※6	6 ※7
		12			600 ※5	7 ※6	3 ※7
VLA55C	100W	6	–	50 ～ 300	300 (235) ※5	40 ※6	10 ※7
		12			600 (470) ※5	25 ※6	6 ※7

※1　SKR ／ KR のストロークは、スライダ種類が A の場合の値です。

※2　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。

※3　最大可搬質量は、定格速度時、加速度 0.3G 時（リード 5mm、6mm は 0.15G）の質量です。

※4　最高速度は、モータの最高回転数（SKR ／ KR は 6000min^{-1}、GL-N ／ TH は 3000min^{-1}）もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。

各ストローク［mm］※1 における最高速度［mm/s］※4																											
100	200	300	400	500	600	700	800	900	1000	1100	1200	1300	1400	1500	1600	1700	1800	1900	2000	2100	2200	2300	2400	2500	2600
600																											
600																											
600				550	390																						
1000				920	650																						
2000				1780	1270																						
1000					730	550	430																				
2000				1980	1430	1080	840																				
1000					730	550	430																				
2000				1980	1430	1080	840																				
470				395																							
600		590		395																							
790				650																							
1000		980		650																							
520							430																				
740					730																						
1050							840																				
1480					1440																						
520							430																				
740					730																						
1050							840																				
1480					1440																						
800								740	620	530																	
1120								900	740																		
800								740	620	530																	
1120								900	740																		
800												550															
1120									840																		
240					200			140																			
500					390			270																			
1000					770			540	390																		
1000					770			540	390																		
1500					1170			810	590																		
200								180	130																		
500						390		270	200																		
1000								760	560	420	330																
1000								760	560	420	330																
2000								1530	1120	860	670																
200								190	130	100	80	60															
1000								780	570	430	340	270	210	170													
2000								1570	1140	870	680	550	420	340													
1000								780	570	430	340	270	210	170													
2000								1570	1140	870	680	550	420	340													
160										140	110	90	70	50													
310										260	200	160	120	100													
1120									950	720	560	450	350	270	220	170											
2240									1910	1450	1130	900	700	550	450	350											
300	※5																										
600	※5																										
300			235	※5																							
600			470	※5																							

※5　VLA の定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。VLA55C のストローク 300mm は、カッコ内の速度となります。

※6　VLA45C/55C は軸方向荷重のみ負荷することができます。LM ガイドなどを使用し、ロッドにラジアル荷重がかからない状態の値です。
選定の際は、LM ガイドの摺動抵抗を考慮してください。

※7　VLA45C/55C では、加減速度 0.3G 時の推力可搬質量となります。

HS-SKR／HS-KR

呼び形番の構成

HS - SKR46 10 A - 700 P M20B S R - S 0 2 - D1 S3 - 1

①　②　③　④　⑤　⑥　⑦　⑧　⑨　⑩　⑪　⑫　⑬　⑭

① アクチュエータタイプ	SKR20 ／ SKR26 ／ SKR33 ／ SKR46 KR30H ／ KR45H ／ KR55 ／ KR65
② ボールねじリード	06：6mm ～ 20：20mm
③ スライダ種類	A：スライダ1個付き仕様 B：スライダ2個付き仕様
④ ストローク	30：30mm ～ 1500：1500mm
⑤ 精度	無記号：並級 P　　：精密級 ※ 詳しくは P49 ～ 50 をご参照ください。
⑥ モータ容量	M05 ～ M75　　：50 ～750W・電磁ブレーキ無し M05B ～ M75B：50 ～750W・電磁ブレーキ付き
⑦ モータ取付け方向	S：直結 R：右折返し L：左折返し D：下折返し ※ モータ取付け方向が選択可能です。 ※ 詳しくは P47 をご参照ください。 ※ モータ折返しの場合の仕様・寸法は、THK までお問い合わせください。
⑧ モータケーブル方向	R：右側 U：上側 L：左側 D：下側 ※ モータケーブルの引出し方向が選択可能です。 ※ 詳しくは P47 をご参照ください。
⑨ 原点方式	S：原点センサ方式 D：押し当て方式（モータ側） R：押し当て方式（反モータ側） ※ 原点方式が選択可能です。 ※ 詳しくは P48 をご参照ください。
⑩ 左側センサ記号 ⑪ 右側センサ記号	0：無し 1：センサレールのみ 2：モータ側（原点センサ方式の場合のみ） 3：反モータ側（原点センサ方式の場合のみ） ※ 詳しくは P48 をご参照ください。
⑫ アンプ電圧	D1：100V（管理形番 DJB3-＊＊-1） D2：200V（管理型番 DJB3-＊＊-2） ※ 詳しくは P10、18 をご参照ください。
⑬ ケーブル種類・長さ	S3、S5、SA：標準可動用　3m、5m、10m H3、H5、HA：高屈曲可動用　3m、5m、10m ※ モータケーブル、モータ電磁ブレーキケーブル（電磁ブレーキ付きモータをご指定の場合のみ）、エンコーダケーブル、原点用近接センサケーブル（原点センサ方式をご指定の場合のみ）の種類・長さです。 ※ 詳しくは P21 ～ 22 をご参照ください。
⑭ 軸番号	1：1 軸目～ 8：8 軸目 ※ 1 軸のみ使用の場合は 1、複数軸を使用の場合は軸番号をご指定ください。

※①～⑥ アクチュエータタイプによって、選択可能な仕様が異なります。
※①～⑥ 詳しくは各アクチュエータタイプの仕様ページをご参照ください。

概略仕様

アクチュエータタイプ	モータ容量	リード	精度	ストローク [mm] ※1	定格速度 [mm/s] ※2	最高速度 [mm/s] ※3	最大可搬質量 [kg] ※4		掲載ページ
							水平	垂直	
SKR20	50W	6	並級・精密級	30～130	300	600	10	6	P29
SKR26	50W	6	並級・精密級	60～210	300	600	22	7.5	P30
SKR33	100W	6	並級・精密級	100～600	300	390～600	35	19	P31
		10			500	650～1000	30	12	
		20			1000	1270～2000	24	6	
SKR46	200W	10	並級・精密級	200～800	500	430～1000	77	18	P32
		20			1000	840～2000	51	8	
	400W	10			500	430～1000	77	36	
		20			1000	840～2000	72	18	
KR30H	100W	6	並級	100～500	300	395～470	28	16	P33
			精密級		300	395～600	28	16	
		10	並級		500	650～790	23	9	
			精密級		500	650～1000	23	9	
KR45H	200W	10	並級	200～800	500	430～520	52	18	P34
			精密級	200～600	500	730～740	52	18	
		20	並級	200～800	1000	840～1050	48	8	
			精密級	200～600	1000	1440～1480	48	8	
	400W	10	並級	200～800	500	430～520	52	26	
			精密級	200～600	500	730～740	52	26	
		20	並級	200～800	1000	840～1050	48	18	
			精密級	200～600	1000	1440～1480	48	18	
KR55	400W	20	並級	800～1200	800	530～800	68	17	P35
			精密級	800～1000	1000	740～1120	68	17	
	750W		並級	800～1200	800	530～800	84	34	
			精密級	800～1000	1000	740～1120	84	34	
KR65	750W	25	並級	800～1500	800	550～800	95	24	P36
			精密級	800～1200	1120	840～1120	95	24	

※1　スライダ種類がAの場合の値です。

※2　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。

※3　最高速度は、モータの回転数が6000min^{-1}時もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。

※4　最大可搬質量は、定格速度時、加速度0.3G時（リード6mmは0.15G時）の質量です。

適合モータ 一覧

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	50W	100W	200W	400W	750W
適合モータ	HF-KP053	HF-KP13	HF-KP23	HF-KP43	HF-KP73
	HF-KP053B	HF-KP13B	HF-KP23B	HF-KP43B	HF-KP73B
アクチュエータタイプ	モータ記号				
SKR20	M05	–	–	–	–
	M05B	–	–	–	–
SKR26	M05	–	–	–	–
	M05B	–	–	–	–
SKR33	–	M10	–	–	–
	–	M10B	–	–	–
SKR46	–	–	M20	M40	–
	–	–	M20B	M40B	–
KR30H	–	M10	–	–	–
	–	M10B	–	–	–
KR45H	–	–	M20	M40	–
	–	–	M20B	M40B	–
KR55	–	–	–	M40	M75
	–	–	–	M40B	M75B
KR65	–	–	–	–	M75
	–	–	–	–	M75B

標準センサ形式

アクチュエータタイプ	標準センサ形式	付属個数
SKR／KR共通	近接センサ E2S-W23B （3線式NPNノーマルオープン・異周波タイプ：オムロン㈱製）	1個

SKR20モータ直結仕様

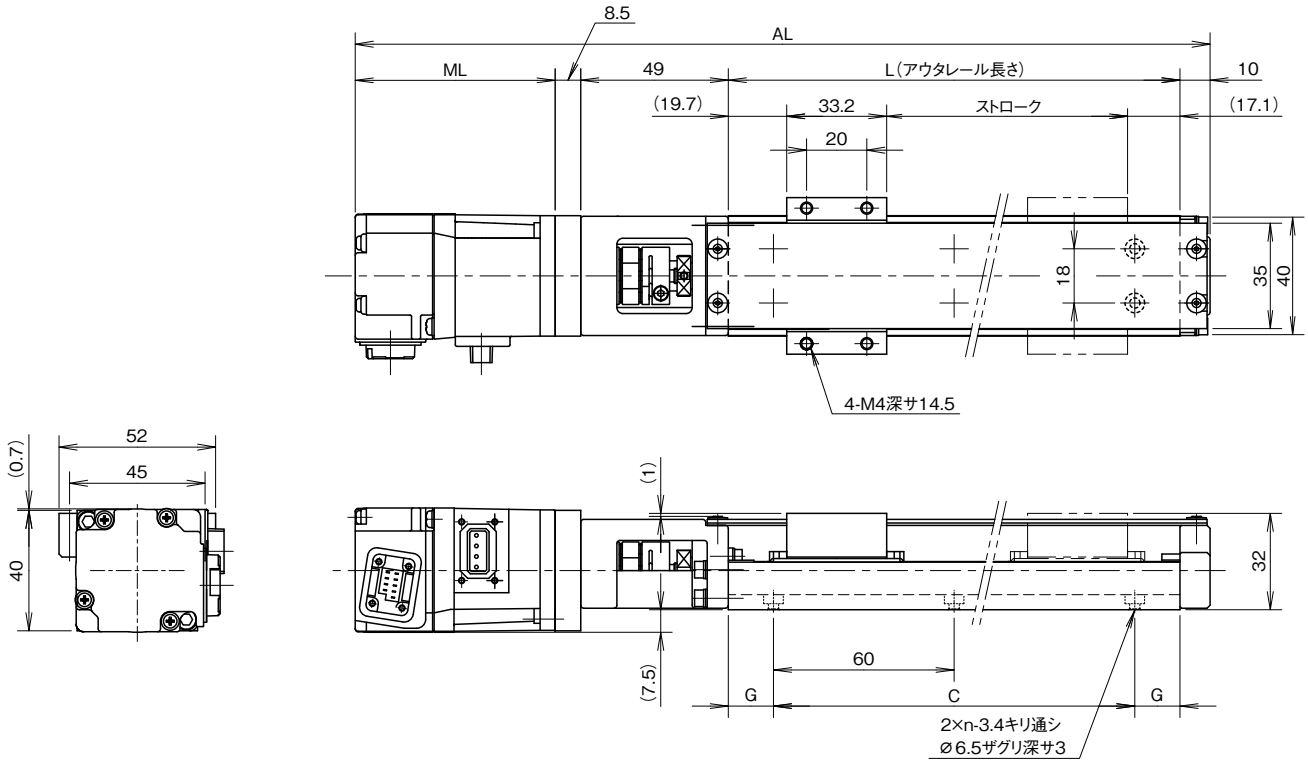
仕様

形番			SKR20
モータ出力 [W]			50
ボールねじリード [mm]			6
定格速度 [mm/s] ※1			300
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3	SKR20A	並級・精密級
		30 (40.9)	600
		80 (90.9)	600
		130 (140.9)	600
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G]	0.15	10
			0.3	9
	垂直		0.15	6
			0.3	6
定格推力 [N] ※5			134
最大推力 [N] ※6			402

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 6000min^{-1} 時もしくは
　　ボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	50W
適合モータ	HF-KP053
	HF-KP053B
アクチュエータタイプ	モータ記号
SKR20	M05
	M05B



ストローク [mm]		SKR20A	30	80	130
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し	233.9	283.9	333.9
		電磁ブレーキ付き	275	325	375
	ML	電磁ブレーキ無し	66.4		
		電磁ブレーキ付き	107.5		
	L		100	150	200
	C		60	120	120
	G		20	15	40
取付け穴数	n		2	3	3
質量 [kg]	電磁ブレーキ無し		1.0	1.1	1.3
	電磁ブレーキ付き		1.3	1.4	1.6
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード6mm		268		

SKR26モータ直結仕様

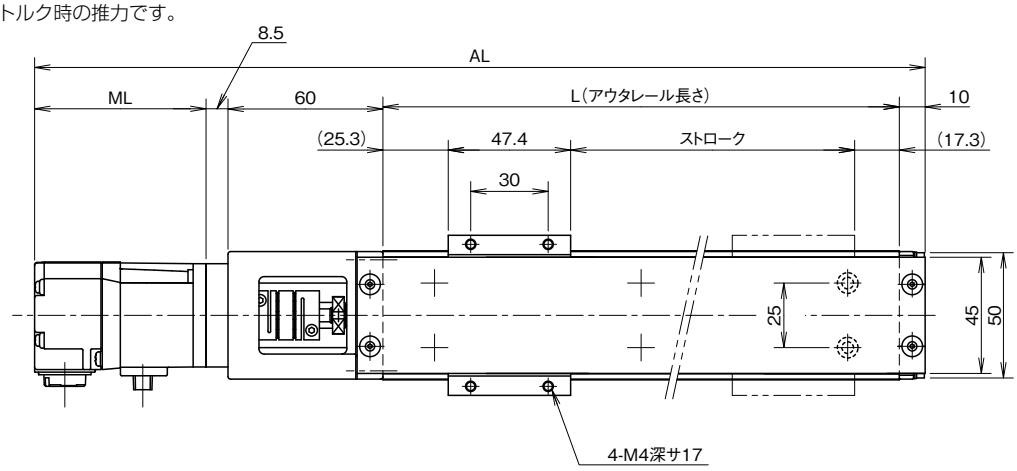
仕様

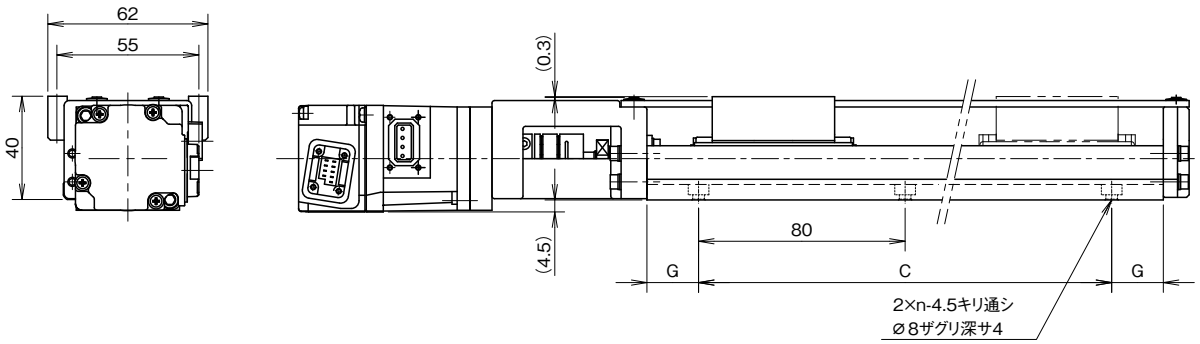
形番				SKR26
モータ出力 [W]				50
ボールねじリード [mm]				6
定格速度 [mm/s] ※1				300
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3		SKR26A	並級・精密級
			60 (68.4)	600
			110 (118.4)	600
			160 (168.4)	600
			210 (218.4)	600
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G]	0.15	22
			0.3	22
	垂直		0.15	7.5
			0.3	7.5
定格推力 [N] ※5				134
最大推力 [N] ※6				402

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 6000min^{-1} 時もしくは
　　ボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	50W
適合モータ	HF-KP053
	HF-KP053B
アクチュエータタイプ	モータ記号
SKR26	M05
	M05B





ストローク [mm]		SKR26A	60	110	160	210
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し	294.9	344.9	394.9	444.9
		電磁ブレーキ付き	336	386	436	486
	ML	電磁ブレーキ無し	66.5			
		電磁ブレーキ付き	107.5			
	L		150	200	250	300
	C		80	160	160	240
	G		35	20	45	30
取付け穴数	n		2	3	3	4
質量 [kg]	電磁ブレーキ無し		1.6	1.8	2.0	2.2
	電磁ブレーキ付き		1.9	2.1	2.3	2.5
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード6mm		268			

SKR33モータ直結仕様

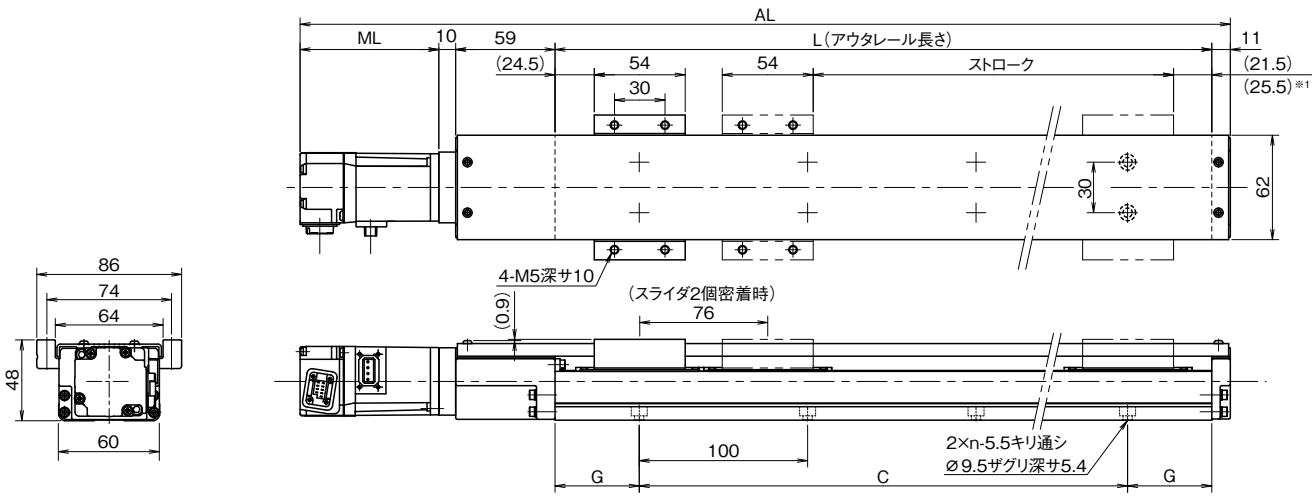
仕様

形番			SKR33			
モータ出力 [W]			100			
ボールねじリード [mm]			6	10	20	
定格速度 [mm/s] ※1			300	500	1000	
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3	SKR33A	SKR33B※7	並級・精密級		
		100 (105)	–	600	1000	2000
		200 (205)	120 (129)	600	1000	2000
		300 (305)	220 (229)	600	1000	2000
		400 (405)	320 (329)	600	1000	2000
		500 (505)	420 (429)	550	920	1780
		600 (605)	520 (529)	390	650	1270
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G]	0.15	35	–	–
			0.3	30	30	24
			0.5	30	29	20
	垂直		0.15	19	–	–
			0.3	18	12	6
			0.5	12	9	5
定格推力 [N] ※5				268	160	80
最大推力 [N] ※6				795	477	238

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 6000min^{-1} 時もしくは
　　ボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。
※7　スライダ２個密着の場合の仕様値となります。

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	100W
適合モータ	HF-KP13
	HF-KP13B
アクチュエータタイプ	モータ記号
SKR33	M10
	M10B



ストローク [mm]		SKR33A	100	200	300	400	500	600
		SKR33B※1	–	120	220	320	420	520
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し	362.4	462.4	562.4	662.4	762.4	862.4
		電磁ブレーキ付き	403.5	503.5	603.5	703.5	803.5	903.5
	ML	電磁ブレーキ無し	82.4					
		電磁ブレーキ付き	123.5					
	L		200	300	400	500	600	700
	C		100	200	300	400	500	600
	G		50	50	50	50	50	50
取付け穴数	n		2	3	4	5	6	7
質量 [kg] ※2	電磁ブレーキ無し		3.0	3.8	4.5	5.3	6.0	6.8
	電磁ブレーキ付き		3.3	4.1	4.8	5.6	6.3	7.1
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 6mm		268					
	ボールねじリード 10mm		160					
	ボールねじリード 20mm		80					

※1　スライダ２個密着の場合の仕様値となります。
※2　スライダ２個付きの場合の質量は、上記の値に 0.4kg 加算されます。

SKR46モータ直結仕様

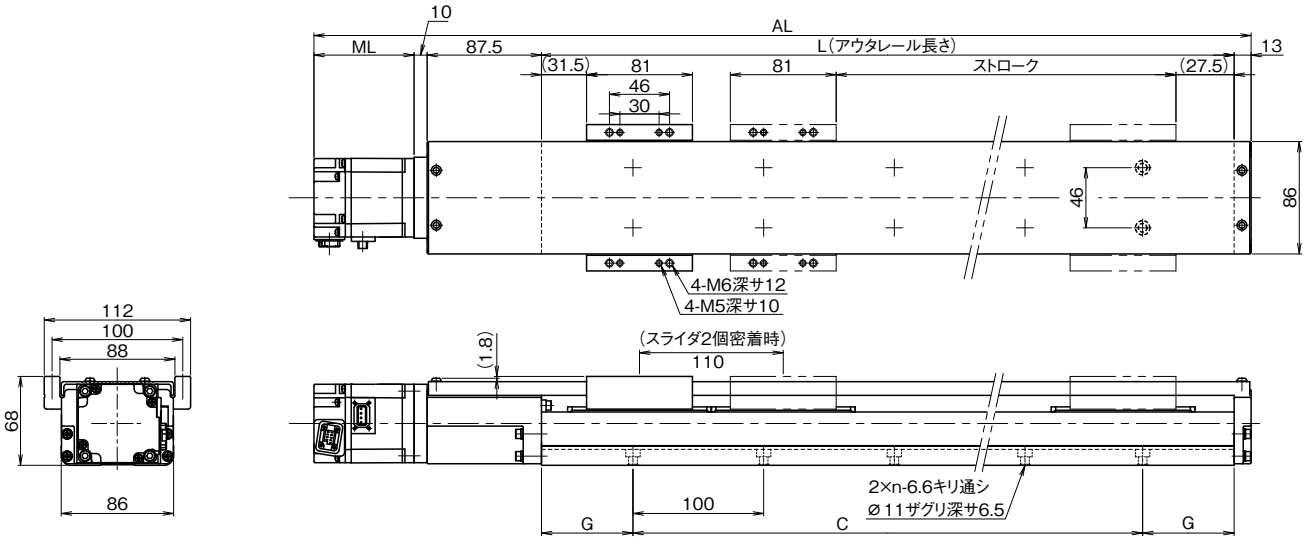
仕様

形番				SKR46							
モータ出力 [W]				200				400			
ボールねじリード [mm]				10		20		10		20	
定格速度 [mm/s] ※1				500		1000		500		1000	
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3	SKR46A	SKR46B※7	精密級	並級	精密級	並級	精密級	並級	精密級	並級
		200 (208.5)	90 (98.5)	1000	1000	2000	2000	1000	1000	2000	2000
		300 (308.5)	190 (198.5)	1000	1000	2000	2000	1000	1000	2000	2000
		400 (408.5)	290 (298.5)	1000	1000	2000	2000	1000	1000	2000	2000
		500 (508.5)	390 (398.5)	1000	1000	1980	1980	1000	1000	1980	1980
		600 (608.5)	490 (498.5)	730	730	1430	1430	730	730	1430	1430
		700 (708.5)	590 (598.5)	–	550	–	1080	–	550	–	1080
		800 (808.5)	690 (698.5)	–	430	–	840	–	430	–	840
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G]	0.3	77		51		77		72	
			0.5	40		28		76		63	
	垂直		0.3	18		8		36		18	
			0.5	17		8		36		18	
定格推力 [N] ※5				321		160		653		326	
最大推力 [N] ※6				955		477		1910		955	

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min⁻¹）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 6000min⁻¹ 時もしくは
　　ボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。
※7　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	200W	400W
適合モータ	HF-KP23	HF-KP43
	HF-KP23B	HF-KP43B
アクチュエータタイプ	モータ記号	
SKR46	M20	M40
	M20B	M40B



ストローク [mm]		SKR46A	200	300	400	500	600	700	800
		SKR46B ※1	90	190	290	390	490	590	690
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し 200W	527.1	627.1	727.1	827.1	927.1	1027.1	1127.1
		電磁ブレーキ付き 200W	566.6	666.6	766.6	866.6	966.6	1066.6	1166.6
		電磁ブレーキ無し 400W	549	649	749	849	949	1049	1149
		電磁ブレーキ付き 400W	588.5	688.5	788.5	888.5	988.5	1088.5	1188.5
	ML	電磁ブレーキ無し 200W	76.6						
		電磁ブレーキ付き 200W	116.1						
		電磁ブレーキ無し 400W	98.5						
		電磁ブレーキ付き 400W	138						
	L		340	440	540	640	740	840	940
	C		200	300	400	500	600	700	800
	G		70	70	70	70	70	70	70
取付け穴数	n		3	4	5	6	7	8	9
質量 [kg] ※2	電磁ブレーキ無し 200W		8.3	9.8	11.2	12.7	14.2	15.7	17.2
	電磁ブレーキ付き 200W		9.0	10.5	11.9	13.4	14.9	16.4	17.9
	電磁ブレーキ無し 400W		8.9	10.4	11.8	13.3	14.8	16.3	17.8
	電磁ブレーキ付き 400W		9.5	11.0	12.4	13.9	15.4	16.9	18.4
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 10mm		653						
	ボールねじリード 20mm		326						

※1　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。
※2　スライダ 2 個付きの場合の質量は、上記の値に 1.25kg 加算されます。

KR30Hモータ直結仕様

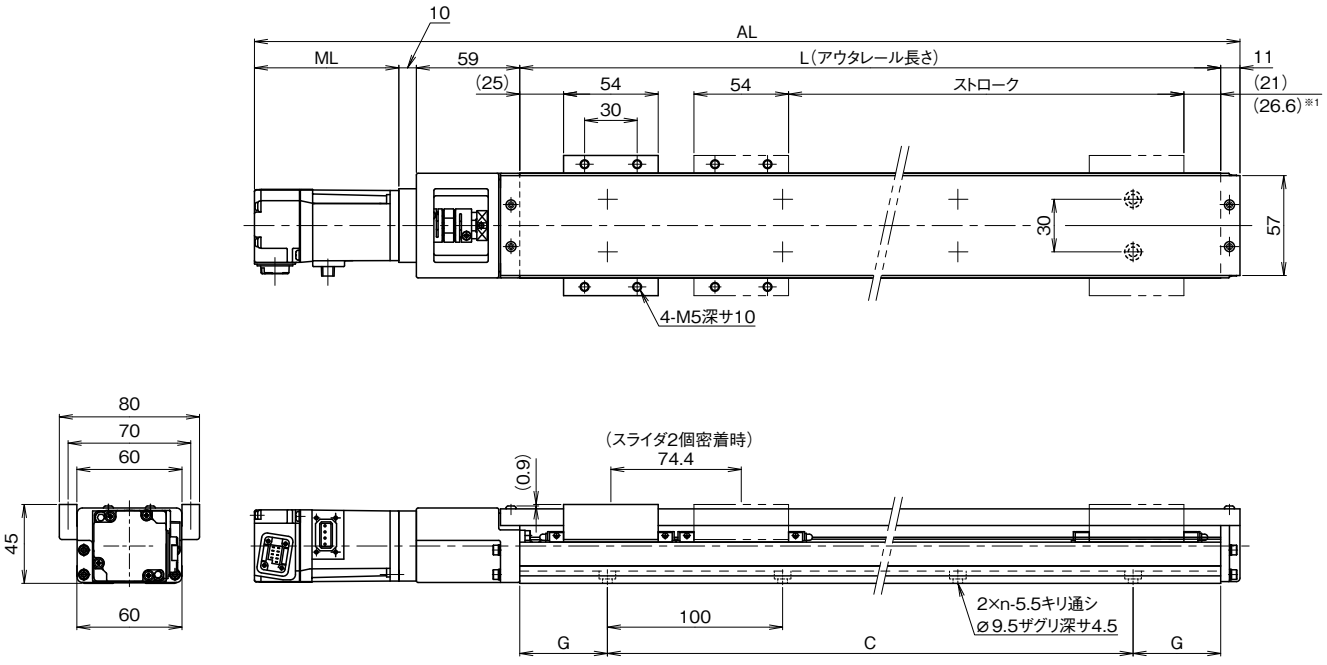
仕様

形番				KR30H			
モータ出力 [W]				100			
ボールねじリード [mm]				6		10	
定格速度 [mm/s] ※1				300		500	
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3	KR30HA	KR30HB※7	精密級	並級	精密級	並級
		100 (108.8)	–	600	470	1000	790
		200 (208.8)	120 (134.4)	600	470	1000	790
		300 (308.8)	220 (234.4)	600	470	1000	790
		400 (408.8)	320 (334.4)	590	470	980	790
		500 (508.8)	520 (434.4)	395	395	650	650
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G]	0.15	28		–	
			0.3	28		23	
			0.5	27		22	
	垂直		0.15	16		–	
			0.3	15		9	
			0.5	15		9	
定格推力 [N] ※5				268		160	
最大推力 [N] ※6				795		477	

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 6000min^{-1} 時もしくは
　　ボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（ ）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。
※7　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	100W
適合モータ	HF-KP13
	HF-KP13B
アクチュエータタイプ	モータ記号
KR30H	M10
	M10B



ストローク [mm]		KR30HA	100	200	300	400	500
		KR30HB ※1	–	120	220	320	420
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し	362.4	462.4	562.4	662.4	762.4
		電磁ブレーキ付き	403.5	503.5	603.5	703.5	803.5
	ML	電磁ブレーキ無し	82.4				
		電磁ブレーキ付き	123.5				
	L		200	300	400	500	600
	C		100	200	300	400	500
	G		50	50	50	50	50
取付け穴数	n		2	3	4	5	6
質量 [kg] ※2	電磁ブレーキ無し		2.5	3.1	3.7	4.2	4.8
	電磁ブレーキ付き		2.8	3.4	4.0	4.5	5.1
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 6mm		268				
	ボールねじリード 10mm		160				

※1　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。
※2　スライダ 2 個付きの場合の質量は、上記の値に 0.4kg 加算されます。

KR45Hモータ直結仕様

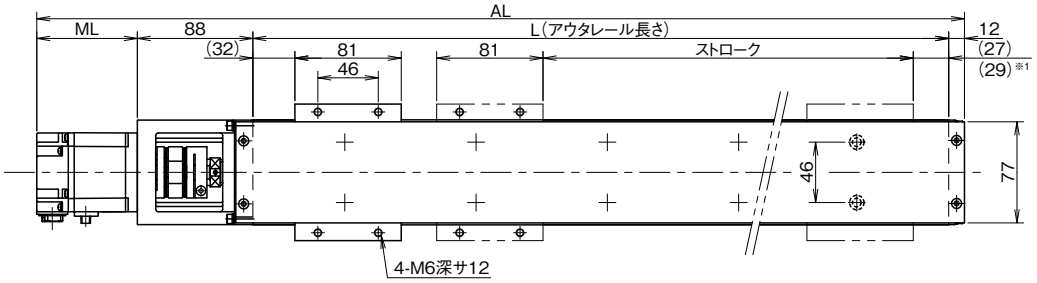
仕様

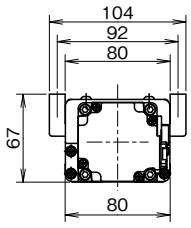
形番				KR45H							
モータ出力 [W]				200				400			
ボールねじリード [mm]				10		20		10		20	
定格速度 [mm/s] ※1				500		1000		500		1000	
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3	KR45HA	KR45HB※7	精密級	並級	精密級	並級	精密級	並級	精密級	並級
		200 (208.5)	90 (98.5)	740	520	1480	1050	740	520	1480	1050
		300 (308.5)	190 (198.5)	740	520	1480	1050	740	520	1480	1050
		400 (408.5)	290 (298.5)	740	520	1480	1050	740	520	1480	1050
		500 (508.5)	390 (398.5)	740	520	1480	1050	740	520	1480	1050
		600 (608.5)	490 (498.5)	730	520	1440	1050	730	520	1440	1050
		700 (708.5)	590 (598.5)	–	520	–	1050	–	520	–	1050
		800 (808.5)	690 (698.5)	–	430	–	840	–	430	–	840
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G]	0.3	52		48		52		48	
			0.5	43		27		51		45	
	垂直		0.3	18		8		26		18	
			0.5	17		8		25		18	
定格推力 [N] ※5				321		160		653		326	
最大推力 [N] ※6				955		477		1910		955	

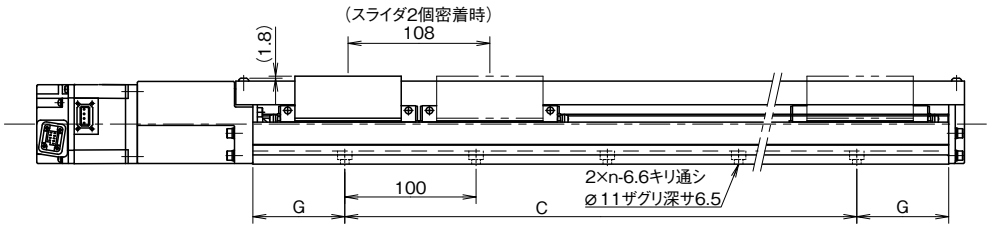
※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min⁻¹）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 6000min⁻¹ 時もしくは
　　ボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。
※7　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	200W	400W
適合モータ	HF-KP23	HF-KP43
	HF-KP23B	HF-KP43B
アクチュエータタイプ	モータ記号	
KR45H	M20	M40
	M20B	M40B







ストローク [mm]		KR45HA	200	300	400	500	600	700	800
		KR45HB ※1	90	190	290	390	490	590	690
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し 200W	516.6	616.6	716.6	816.6	916.6	1016.6	1116.6
		電磁ブレーキ付き 200W	556.1	656.1	756.1	856.1	956.1	1056.1	1156.1
		電磁ブレーキ無し 400W	538.5	638.5	738.5	838.5	938.5	1038.5	1138.5
		電磁ブレーキ付き 400W	578	678	778	878	978	1078	1178
	ML	電磁ブレーキ無し 200W	76.6						
		電磁ブレーキ付き 200W	116.1						
		電磁ブレーキ無し 400W	98.5						
		電磁ブレーキ付き 400W	138						
	L		340	440	540	640	740	840	940
	C		200	300	400	500	600	700	800
	G		70	70	70	70	70	70	70
取付け穴数	n		3	4	5	6	7	8	9
質量 [kg] ※2	電磁ブレーキ無し 200W		6.9	8.0	9.1	10.2	11.3	12.4	13.5
	電磁ブレーキ付き 200W		7.6	8.7	9.8	10.9	12.0	13.1	14.2
	電磁ブレーキ無し 400W		7.5	8.6	9.7	10.8	11.9	13.0	14.1
	電磁ブレーキ付き 400W		8.1	9.2	10.3	11.4	12.5	13.6	14.7
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 10mm		653						
	ボールねじリード 20mm		326						

※1　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。
※2　スライダ 2 個付きの場合の質量は、上記の値に 1.3kg 加算されます。

KR55モータ直結仕様

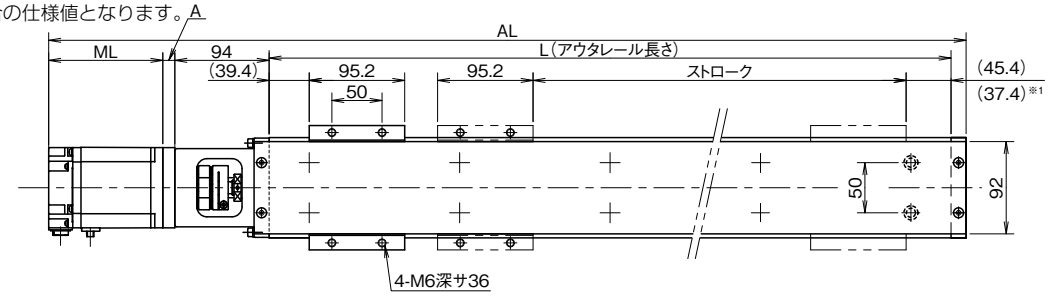
仕様

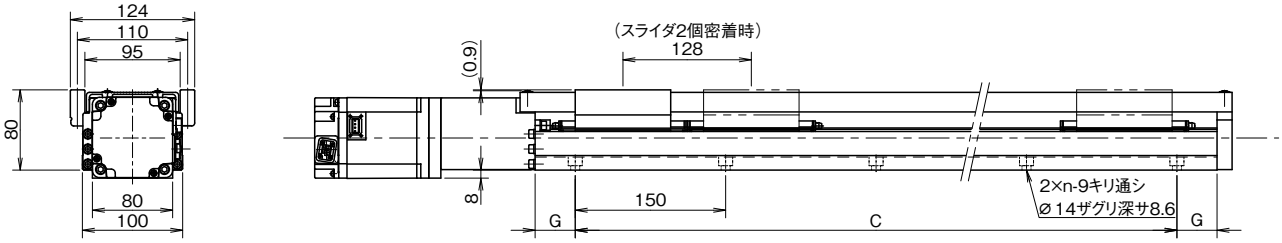
形番			KR55			
モータ出力 [W]			400		750	
ボールねじリード [mm]			20		20	
定格速度 [mm/s] ※1			1000（精密級）、800（並級）		1000（精密級）、800（並級）	
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3	KR55A	KR55B※7	精密級	並級	精密級	並級
		800 (826)	680 (698)	1120	800	1120	800
		900 (926)	780 (798)	900	800	900	800
		1000 (1026)	880 (898)	740	740	740	740
		1100 (1126)	980 (998)	—	620	—	620
		1200 (1226)	1080 (1098)	—	530	—	530
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G]	0.3	68		84	
			0.5	47		81	
	垂直		0.3	17		34	
			0.5	17		33	
定格推力 [N] ※5				326		603	
最大推力 [N] ※6				955		1809	

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 6000min^{-1} 時もしくは
　　ボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。
※7　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	400W	750W
適合モータ	HF-KP43	HF-KP73
	HF-KP43B	HF-KP73B
アクチュエータタイプ	モータ記号	
KR55	M40	M75
	M40B	M75B





ストローク [mm]		KR55A	800	900	1000	1100	1200
		KR55B ※1	680	780	880	980	1080
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し 400W	1187.5	1287.5	1387.5	1487.5	1587.5
		電磁ブレーキ付き 400W	1227	1327	1427	1527	1627
		電磁ブレーキ無し 750W	1214.8	1314.8	1414.8	1514.8	1614.8
		電磁ブレーキ付き 750W	1258	1358	1458	1558	1658
	ML	電磁ブレーキ無し 400W	98.5				
		電磁ブレーキ付き 400W	138				
		電磁ブレーキ無し 750W	113.8				
		電磁ブレーキ付き 750W	157				
	A	400W	0				
		750W	12				
	L		980	1080	1180	1280	1380
	C		900	1050	1050	1200	1350
	G		40	15	65	40	15
取付け穴数	n		7	8	8	9	10
質量 [kg] ※2	電磁ブレーキ無し 400W		24.2	26.1	27.9	29.6	31.5
	電磁ブレーキ付き 400W		24.8	26.7	28.5	30.2	32.1
	電磁ブレーキ無し 750W		26.2	28.1	29.9	31.6	33.5
	電磁ブレーキ付き 750W		27.2	29.1	30.9	32.6	34.5
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 20mm	モータ出力 400W	326				
		モータ出力 750W	603				

※1　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。
※2　スライダ 2 個付きの場合の質量は、上記の値に 3.5kg 加算されます。

KR65モータ直結仕様

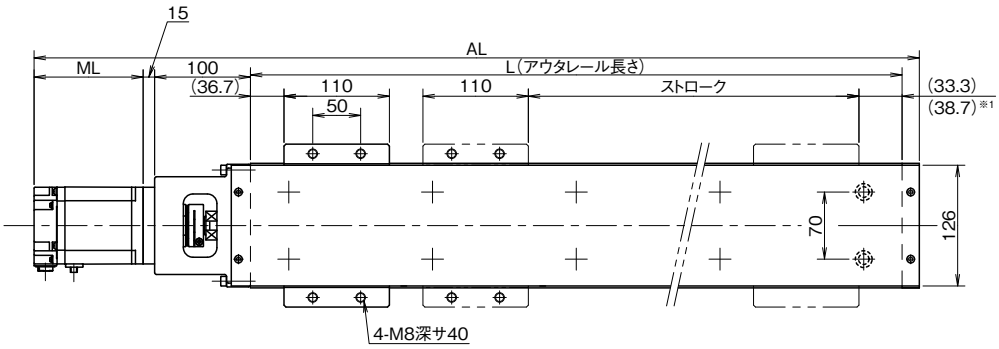
仕様

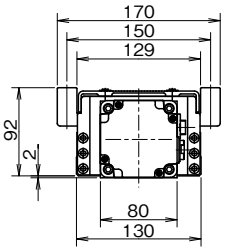
形番			KR65			
モータ出力 [W]			750			
ボールねじリード [mm]			25			
定格速度 [mm/s] ※1			1120 (精密級)、800 (並級)			
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3		KR65A	KR65B※7	精密級	並級
			800 (810)	650 (665)	1120	800
			1000 (1010)	850 (865)	1120	800
			1200 (1210)	1050 (1065)	840	800
			1500 (1510)	1350 (1365)	–	550
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G]	0.3		95	
			0.5		60	
	垂直		0.3		24	
			0.5		23	
定格推力 [N] ※5			482			
最大推力 [N] ※6			1447			

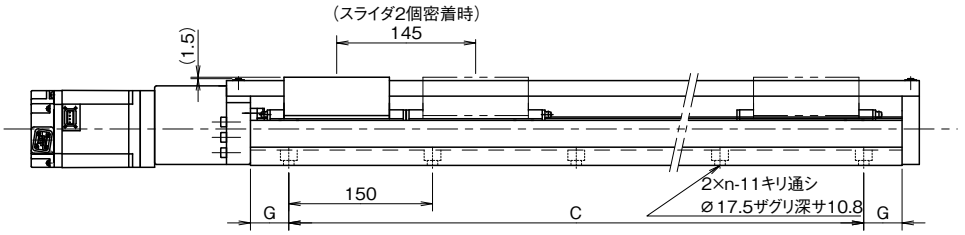
※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 6000min^{-1} 時もしくは
　　ボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。
※7　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	750W
適合モータ	HF-KP73
	HF-KP73B
アクチュエータタイプ	モータ記号
KR65	M75
	M75B







ストローク [mm]		KR65HA	800	1000	1200	1500
		KR65HB ※1	650	850	1050	1350
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し	1226.8	1426.8	1626.8	1926.8
		電磁ブレーキ付き	1270	1470	1670	1970
	ML	電磁ブレーキ無し	113.8			
		電磁ブレーキ付き	157			
	L		980	1180	1380	1680
	C		900	1050	1200	1500
	G		40	65	90	90
取付け穴数	n		7	8	9	11
質量 [kg] ※2	電磁ブレーキ無し		40.0	45.7	51.3	59.8
	電磁ブレーキ付き		41.0	46.7	52.3	60.8
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 25mm		482			

※1　スライダ 2 個密着の場合の仕様値となります。
※2　スライダ 2 個付きの場合の質量は、上記の値に 6.7kg 加算されます。

HS-GL-N／HS-TH

呼び形番の構成

HS - GL20N 40 - 990 M40B S R - S 0 2 - D1 S3 - 1

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨ ⑩ ⑪ ⑫

① アクチュエータタイプ	GL15N ／ GL20N ／ TH20 ／ TH25
② ボールねじリード	05：5mm ～ 50：50mm
③ ストローク	100：100mm ～ 2660：2660mm
④ モータ容量	M10 ～ M75　：100 ～ 750W 電磁ブレーキ無し M10B ～ M75B：100 ～ 750W 電磁ブレーキ付き
⑤ モータ取付け方向	S：直結 R：右折返し L：左折返し D：下折返し ※ モータ取付け方向が選択可能です。 ※ 詳しくは P47 をご参照ください。 ※ モータ折返しの場合の仕様・寸法は、THK までお問い合わせください。
⑥ モータケーブル方向	R：右側 U：上側 L：左側 D：下側 ※ モータケーブルの引出し方向が選択可能です。 ※ 詳しくは P47 をご参照ください。
⑦ 原点方式	S：原点センサ方式 D：押し当て方式（モータ側） R：押し当て方式（反モータ側） ※ 原点方式が選択可能です。 ※ 詳しくは P48 をご参照ください。
⑧ 左側センサ記号 ⑨ 右側センサ記号	0：無し 1：センサレールのみ（TH20/TH25 のみ） 2：モータ側（原点センサ方式の場合のみ） 3：反モータ側（原点センサ方式の場合のみ） ※ 詳しくは P48 をご参照ください。
⑩ アンプ電圧	D1：100V（管理形番 DJB3- ＊＊ -1） D2：200V（管理形番 DJB3- ＊＊ -2） ※ 詳しくは P10、18 をご参照ください。
⑪ ケーブル種類・長さ	S3、S5、SA：標準可動用　3m、5m、10m H3、H5、HA：高屈曲可動用　3m、5m、10m ※ モータケーブル、モータ電磁ブレーキケーブル（電磁ブレーキ付きモータを指定の場合のみ）、エンコーダケーブル、原点用近接センサケーブル（原点センサ方式をご指定の場合のみ）の種類・長さです。 ※ 詳しくは P21 ～ 22 をご参照ください。
⑫ 軸番号	1：1 軸目～ 8：8 軸目 ※ 1 軸のみ使用の場合は 1、複数軸を使用の場合は軸番号をご指定ください。

※①～④ アクチュエータタイプによって、選択可能な仕様が異なります。
※①～④ 詳しくは各アクチュエータタイプの仕様ページをご参照ください。

概略仕様

アクチュエータタイプ	モータ容量	リード	精度	ストローク [mm]	定格速度 [mm/s] ※1	最高速度 [mm/s] ※2	最大可搬質量 [kg] ※3		掲載ページ
							水平	垂直	
GL15N	100W※4	5	–	100～1000	240	140～240	60	13	P39
	200W	10			500	270～500	60	16	
		20		100～1180	1000	390～1000	45	10	
	400W	20			1000	390～1000	60	16	
		30			1500	590～1500	30	10	
GL20N	200W	5	–	210～1170	200	130～200	70	23	P40
		10			500	200～500	70	10	
		20		210～1530	1000	330～1000	29	6	
	400W	20			1000	330～1000	60	15	
		40			2000	670～2000	13	6	
TH20	400W	5	–	800～1700	200	60～200	100	45	P41
		20		800～2180	1000	170～1000	55	16	
		40			2000	340～2000	11	9	
	750W	20			1000	170～1000	100	32	
		40			2000	340～2000	40	14	
TH25	750W	5	–	740～2120	160	50～160	120	50	P42
		10			310	100～310	120	35	
		25		740～2660	1120	170～1120	70	25	
		50			2240	350～2240	25	12	

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 3000min^{-1} 時もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　最大可搬質量は、定格速度時、加速度 0.3G 時（リード 5mm は 0.15G 時）の質量です。
※4　モータ直結仕様のみに対応します。（モータ折返し仕様では、200W と 400W に対応します）

適合モータ 一覧

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	100W	200W	400W	750W
適合モータ	HF-KP13	HF-KP23	HF-KP43	HF-KP73
	HF-KP13B	HF-KP23B	HF-KP43B	HF-KP73B
アクチュエータタイプ	モータ記号			
GL15N	M10	M20	M40	–
	M10B	M20B	M40B	–
GL20N	–	M20	M40	–
	–	M20B	M40B	–
TH20	–	–	M40	M75
	–	–	M40B	M75B
TH25	–	–	–	M75
	–	–	–	M75B

標準センサ形式

アクチュエータタイプ	標準センサ形式	付属個数
GL-N／TH共通	近接センサ E2S-W23B （3線式NPNノーマルオープン・異周波タイプ：オムロン㈱製）	1個

GL15Nモータ直結仕様

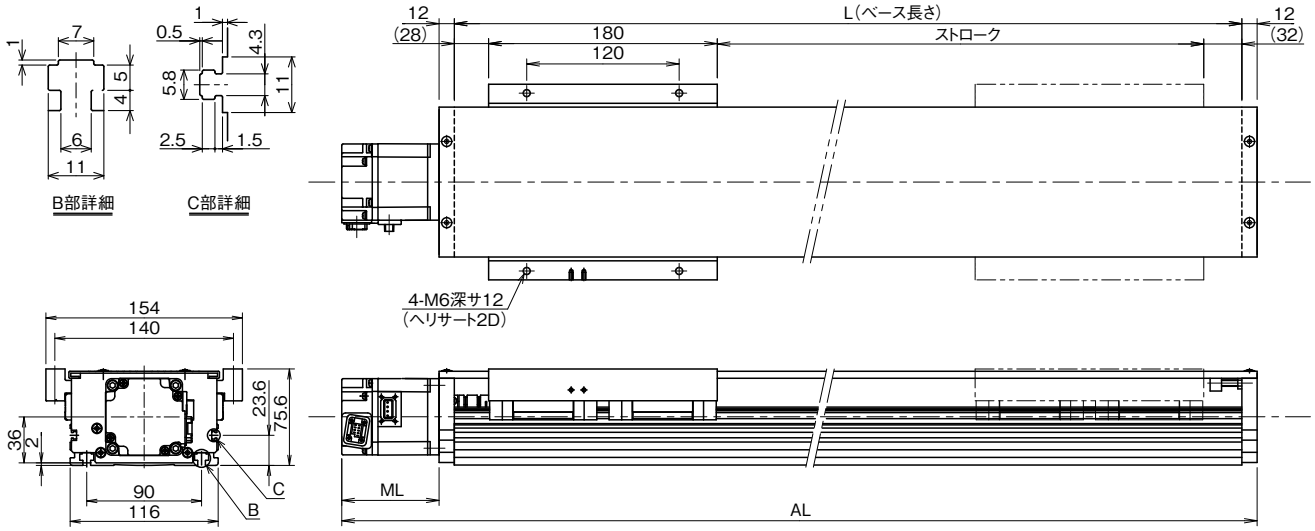
仕様

形番				GL15N				
モータ出力 [W]				100	200		400	
ボールねじリード [mm]				5	10	20	20	30
定格速度 [mm/s] ※1				240	500	1000	1000	1500
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3		100 (114)	240	500	1000	1000	1500
			220 (234)	240	500	1000	1000	1500
			340 (354)	240	500	1000	1000	1500
			460 (474)	240	500	1000	1000	1500
			580 (594)	240	500	1000	1000	1500
			820 (834)	200	390	770	770	1170
			1000 (1014)	140	270	540	540	810
			1180 (1194)	—	—	390	390	590
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G]	0.15	60	—	—	—	—
			0.3	—	60	45	60	30
	垂直		0.15	13	—	—	—	—
			0.3	—	16	10	16	10
定格推力 [N] ※5				321	321	160	326	217
最大推力 [N] ※6				955	955	477	703	469

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	100W	200W	400W
適合モータ	HF-KP13	HF-KP23	HF-KP43
	HF-KP13B	HF-KP23B	HF-KP43B
アクチュエータタイプ	モータ記号		
GL15N	M10	M20	M40
	M10B	M20B	M40B

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。（ボールねじリード 5mm は、ボールねじの許容回転数によって制限）
※2　最高速度は、モータの回転数が 3000min^{-1} 時もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。（モータ出力 400W は、ボールねじ軸端末部の許容入力トルクによって制限）



ストローク [mm]		GL15N	100	220	340	460	580	820	1000	1180
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し 100W	446.4	566.4	686.4	806.4	926.4	1166.4	1346.4	1526.4
		電磁ブレーキ付き 100W	487.5	607.5	727.5	847.5	967.5	1207.5	1387.5	1567.5
		電磁ブレーキ無し 200W	440.6	560.6	680.6	800.6	920.6	1160.6	1340.6	1520.6
		電磁ブレーキ付き 200W	480.1	600.1	720.1	840.1	960.1	1200.1	1380.1	1560.1
		電磁ブレーキ無し 400W	462.5	582.5	702.5	822.5	942.5	1182.5	1362.5	1542.5
		電磁ブレーキ付き 400W	502	622	742	862	982	1222	1402	1582
	ML	電磁ブレーキ無し 100W	82.4							
		電磁ブレーキ付き 100W	123.5							
		電磁ブレーキ無し 200W	76.6							
		電磁ブレーキ付き 200W	116.1							
		電磁ブレーキ無し 400W	98.5							
		電磁ブレーキ付き 400W	138							
	L		340	460	580	700	820	1060	1240	1420
質量 [kg]	電磁ブレーキ無し 100W		7.2	8.3	9.5	10.6	11.8	14.1	15.8	17.5
	電磁ブレーキ付き 100W		7.5	8.6	9.8	10.9	12.1	14.4	16.1	17.8
	電磁ブレーキ無し 200W		7.5	8.6	9.8	10.9	12.1	14.4	16.1	17.9
	電磁ブレーキ付き 200W		8.2	9.3	10.5	11.6	12.8	15.1	16.8	18.5
	電磁ブレーキ無し 400W		8.1	9.2	10.4	11.5	12.7	15.0	16.7	18.4
	電磁ブレーキ付き 400W		8.7	9.8	11.0	12.1	13.3	15.6	17.3	19.0
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 5mm		321							
	ボールねじリード 10mm		653							
	ボールねじリード 20mm		326							
	ボールねじリード 30mm		217							

※ ベース長さ L が 1000mm 以上の場合、テーブル干渉防止用のカバー受けを標準取付けいたします。カバー受けは、水平取付け姿勢の場合のみ有効です。
水平取付け姿勢以外でご使用の場合はカバーが相手側に接触する可能性がありますのでご注意ください。

GL20Nモータ直結仕様

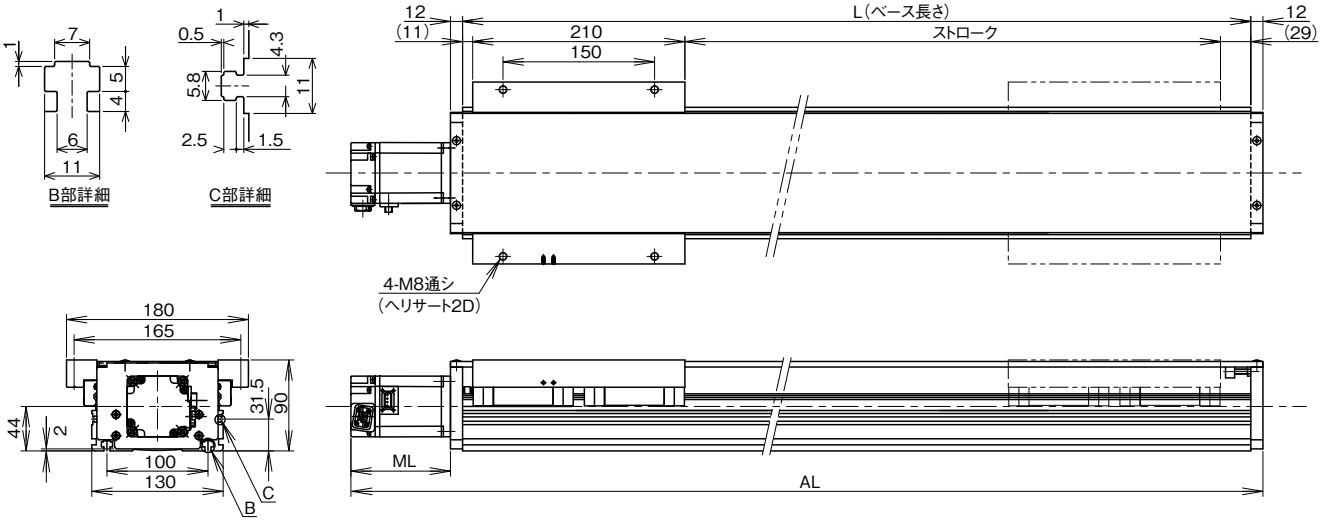
仕様

形番			GL20N				
モータ出力 [W]			200			400	
ボールねじリード [mm]			5	10	20	20	40
定格速度 [mm/s] ※1			200	500	1000	1000	2000
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3	210 (220)	200	500	1000	1000	2000
		330 (340)	200	500	1000	1000	2000
		450 (460)	200	500	1000	1000	2000
		570 (580)	200	500	1000	1000	2000
		810 (820)	200	390	1000	1000	2000
		990 (1000)	180	270	760	760	1530
		1170 (1180)	130	200	560	560	1120
		1350 (1360)	–	–	420	420	860
		1530 (1540)	–	–	330	330	670
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	0.15	70	–	–	–	–
		0.3	–	70	29	60	13
	垂直	0.15	23	–	–	–	–
		0.3	–	15	6	15	6
定格推力 [N] ※5			643	321	160	326	163
最大推力 [N] ※6			1910	955	477	955	477

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	200W	400W
適合モータ	HF-KP23	HF-KP43
	HF-KP23B	HF-KP43B
アクチュエータタイプ	モータ記号	
GL20N	M20	M40
	M20B	M40B

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。（ボールねじリード5mmは、ボールねじの許容回転数によって制限）
※2　最高速度は、モータの回転数が3000min^{-1}時もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。



ストローク [mm]		GL20N	210	330	450	570	810	990	1170	1350	1530
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し 200W	560.6	680.6	800.6	920.6	1160.6	1340.6	1520.6	1700.6	1880.6
		電磁ブレーキ付き 200W	600.1	720.1	840.1	960.1	1200.1	1380.1	1560.1	1740.1	1920.1
		電磁ブレーキ無し 400W	582.5	702.5	822.5	942.5	1182.5	1362.5	1542.5	1722.5	1902.5
		電磁ブレーキ付き 400W	622.0	742.0	862.0	982.0	1222.0	1402.0	1582.0	1762.0	1942.0
	ML	電磁ブレーキ無し 200W	76.6								
		電磁ブレーキ付き 200W	116.1								
		電磁ブレーキ無し 400W	98.5								
		電磁ブレーキ付き 400W	138								
	L		460	580	700	820	1060	1240	1420	1600	1780
質量 [kg]	電磁ブレーキ無し 200W		12.2	13.9	15.6	17.3	20.6	23.2	25.7	28.3	30.8
	電磁ブレーキ付き 200W		12.9	14.6	16.3	18.0	21.3	23.9	26.4	29.0	31.5
	電磁ブレーキ無し 400W		12.8	14.5	16.2	17.9	21.2	23.8	26.3	28.9	31.4
	電磁ブレーキ付き 400W		13.4	15.1	16.8	18.5	21.8	24.4	26.9	29.5	32.0
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード5mm		1306								
	ボールねじリード10mm		653								
	ボールねじリード20mm		326								
	ボールねじリード40mm		163								

※ ベース長さLが1000mm以上の場合、テーブル干渉防止用のカバー受けを標準取付けいたします。カバー受けは、水平取付け姿勢の場合のみ有効です。
水平取付け姿勢以外でご使用の場合はカバーが相手側に接触する可能性がありますのでご注意ください。

TH20モータ直結仕様

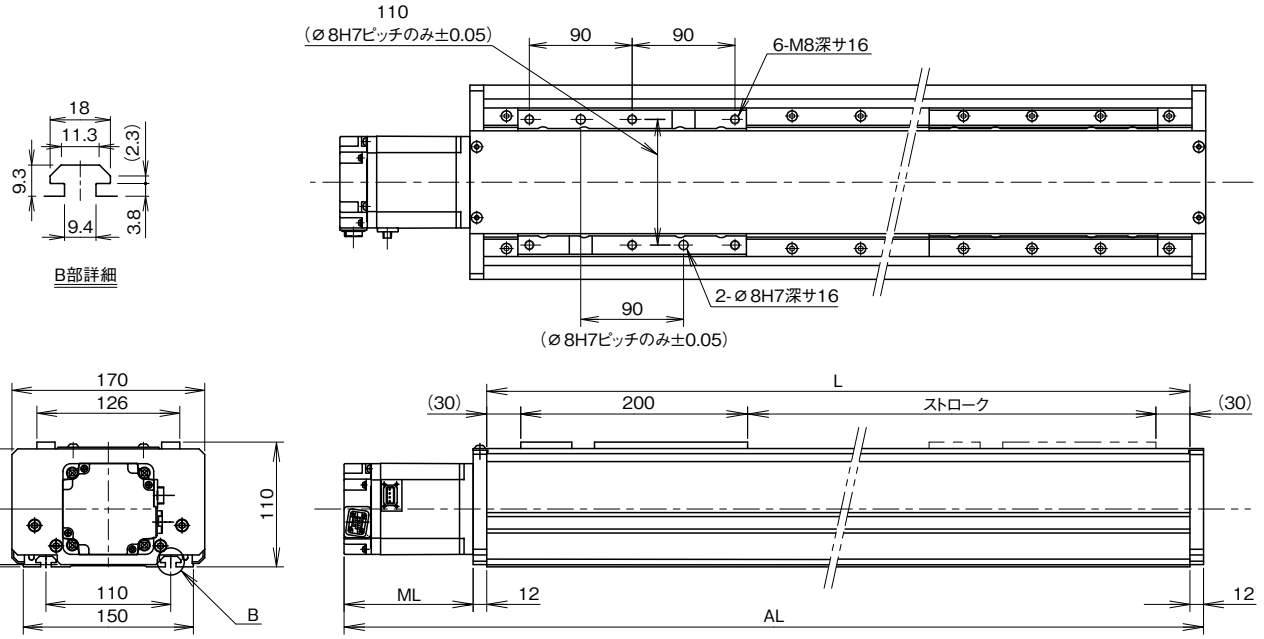
仕様

形番			TH20				
モータ出力 [W]			400			750	
ボールねじリード [mm]			5	20	40	20	40
定格速度 [mm/s] ※1			200	1000	2000	1000	2000
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3	800 (810)	200	1000	2000	1000	2000
		980 (990)	190	780	1570	780	1570
		1160 (1170)	130	570	1140	570	1140
		1340 (1350)	100	430	870	430	870
		1520 (1530)	80	340	680	340	680
		1700 (1710)	60	270	550	270	550
		1940 (1950)	–	210	420	210	420
		2180 (2190)	–	170	340	170	340
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	加減速度 [G] 0.15	100	–	–	–	–
		0.3	–	55	11	100	40
	垂直	0.15	45	–	–	–	–
		0.3	–	16	9	32	14
定格推力 [N] ※5			1306	326	163	603	301
最大推力 [N] ※6			3820	955	477	1809	904

上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

モータ容量	400W	750W
適合モータ	HF-KP43	HF-KP73
	HF-KP43B	HF-KP73B
アクチュエータタイプ	モータ記号	
TH20	M40	M75
	M40B	M75B

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。（ボールねじリード5mmは、ボールねじの許容回転数によって制限）
※2　最高速度は、モータの回転数が3000min^{-1}時もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。



ストローク [mm]		TH20	800	980	1160	1340	1520	1700	1940	2180
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し 400W	1182.5	1362.5	1542.5	1722.5	1902.5	2082.5	2322.5	2562.5
		電磁ブレーキ付き 400W	1222.0	1402.0	1582.0	1762.0	1942.0	2122.0	2362.0	2602.0
		電磁ブレーキ無し 750W	1197.8	1377.8	1557.8	1737.8	1917.8	2097.8	2337.8	2577.8
		電磁ブレーキ付き 750W	1241.0	1421.0	1601.0	1781.0	1961.0	2141.0	2381.0	2621.0
	ML	電磁ブレーキ無し 400W	98.5							
		電磁ブレーキ付き 400W	138							
		電磁ブレーキ無し 750W	113.8							
		電磁ブレーキ付き 750W	157							
	L		1060	1240	1420	1600	1780	1960	2200	2440
質量 [kg]	電磁ブレーキ無し 400W		27.2	30.3	33.4	36.5	39.7	42.8	46.9	51.0
	電磁ブレーキ付き 400W		27.8	30.9	34.0	37.1	40.3	43.4	47.5	51.6
	電磁ブレーキ無し 750W		28.6	31.7	34.8	37.9	41.1	44.2	48.3	52.4
	電磁ブレーキ付き 750W		29.6	32.7	35.8	38.9	42.1	45.2	49.3	53.4
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード5mm		1306							
	ボールねじリード20mm	モータ出力 400W	326							
		モータ出力 750W	603							
	ボールねじリード40mm	モータ出力 400W	163							
		モータ出力 750W	301							

※ ベース長さLが1780mm以上の場合、テーブル干渉防止用のカバー受けを標準取付けいたします。カバー受けは、水平取付け姿勢の場合のみ有効です。水平取付け姿勢以外でご使用の場合はカバーが相手側に接触する可能性がありますのでご注意ください。

TH25モータ直結仕様

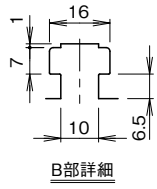
仕様

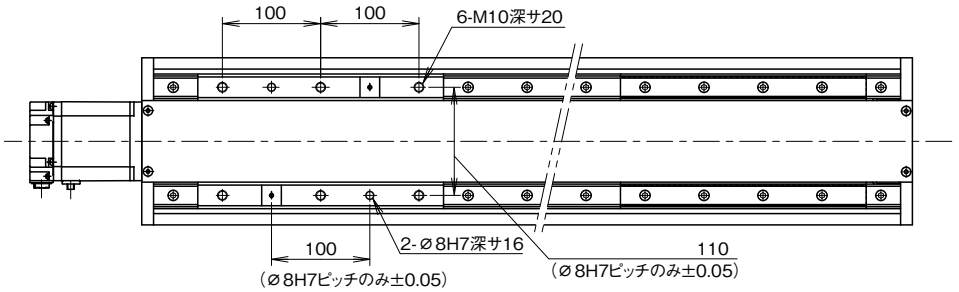
形番			TH25			
モータ出力 [W]			750			
ボールねじリード [mm]			5	10	25	50
定格速度 [mm/s] ※1			160	310	1120	2240
最高速度 [mm/s] ※2	ストローク [mm] ※3	740 (750)	160	310	1120	2240
		920 (930)	160	310	1120	2240
		1100 (1110)	160	310	950	1910
		1280 (1290)	140	260	720	1450
		1460 (1470)	110	200	560	1130
		1640 (1650)	90	160	450	900
		1880 (1890)	70	120	350	700
		2120 (2130)	50	100	270	550
		2360 (2370)	–	–	220	450
		2660 (2670)	–	–	170	350
最大可搬質量 [kg] ※4	水平	0.15	120	–	–	–
		0.3	–	120	80	25
	垂直	0.15	50	–	–	–
		0.3	–	35	28	12
定格推力 [N] ※5			2412	1206	482	241
最大推力 [N] ※6			7238	3619	1447	723

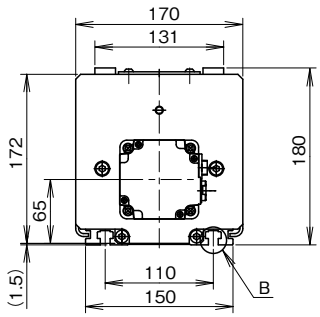
上段：電磁ブレーキ無し
下段：電磁ブレーキ付き

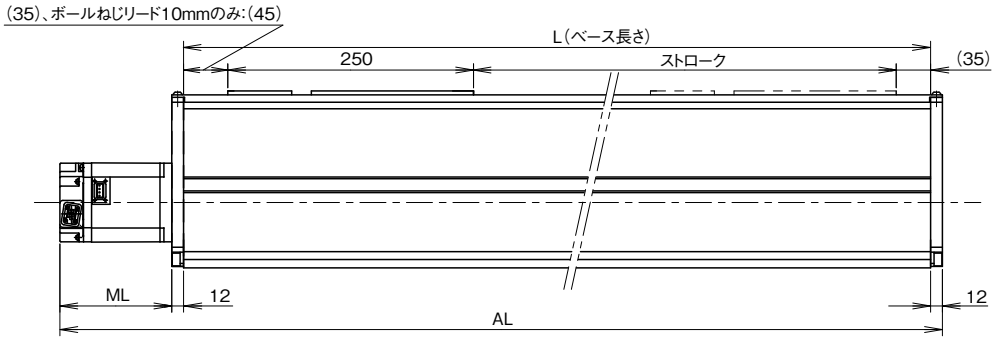
モータ容量	750W
適合モータ	HF-KP73
	HF-KP73B
アクチュエータタイプ	モータ記号
TH25	M75
	M75B

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。
※2　最高速度は、モータの回転数が 3000min^{-1} 時もしくはボールねじの許容回転数によって制限される速度です。
※3　（　）寸法は、メカストッパー間ストロークです。ボールねじリードが 10mm の場合は、ストロークが上表より 10mm 短くなります。
※4　最大可搬質量は、定格速度時の質量です。
※5　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※6　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。









ストローク [mm]		TH25	740	920	1100	1280	1460	1640	1880	2120	2360	2660
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し	1197.8	1377.8	1557.8	1737.8	1917.8	2097.8	2337.8	2577.8	2817.8	3117.8
		電磁ブレーキ付き	1241.0	1421.0	1601.0	1781.0	1961.0	2141.0	2381.0	2621.0	2861.0	3161.0
	ML	電磁ブレーキ無し	113.8									
		電磁ブレーキ付き	157									
	L		1060	1240	1420	1600	1780	1960	2200	2440	2680	2980
質量 [kg]	電磁ブレーキ無し		44.9	49.7	54.6	59.4	64.4	69.2	75.7	82.2	88.7	96.7
	電磁ブレーキ付き		45.9	50.7	55.6	60.4	65.4	70.2	76.7	83.2	89.7	97.7
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 5mm		2412									
	ボールねじリード 10mm		1206									
	ボールねじリード 25mm		482									
	ボールねじリード 50mm		241									

※ ベース長さ L が 2320mm 以上の場合は、上面カバー無し仕様となりますので、ご注意ください。（側面カバーは取付けいたします）

HS-VLA-C

呼び形番の構成

HS - VLA45C 12 - 200 M05B S R - D1 S5 - 1

① ② ③ ④ ⑤ ⑥ ⑦ ⑧ ⑨

① アクチュエータタイプ	VLA45C ／ VLA55C
② ボールねじリード	06 : 6mm、12 : 12mm
③ ストローク	50 : 50mm ～ 300 : 300mm
④ モータ容量	M05　: 50W、M10　: 100W　電磁ブレーキ無し M05B : 50W、M10B : 100W　電磁ブレーキ付き
⑤ モータ取付け方向	S : 直結
⑥ モータケーブル方向	R : 右側 U : 上側 L : 左側 D : 下側 ※ モータケーブルの引出し方向が選択可能です。 ※ 詳しくは P47 をご参照ください。
⑦ アンプ電圧	D1 : 100V（管理形番 DJB3- ＊＊ -1） D2 : 200V（管理形番 DJB3- ＊＊ -2） ※ 詳しくは P10、18 をご参照ください。
⑧ ケーブル種類・長さ	S3、S5、SA : 標準可動用　3m、5m、10m H3、H5、HA : 高屈曲可動用　3m、5m、10m ※ モータケーブル、モータ電磁ブレーキケーブル（電磁ブレーキ付きモータを指定の場合のみ）、エンコーダケーブル、原点用近接センサケーブル（原点センサ方式をご指定の場合のみ）の種類・長さです。 ※ 詳しくは P21 ～ 22 をご参照ください。
⑨ 軸番号	1 : 1 軸目～ 8 : 8 軸目 ※ 1 軸のみ使用の場合は 1、複数軸を使用の場合は軸番号をご指定ください。

※①～④ アクチュエータタイプによって、選択可能な仕様が異なります。
※①～④ 詳しくは各アクチュエータタイプの仕様ページをご参照ください。

概略仕様

アクチュエータタイプ	モータ容量	リード	精度	ストローク [mm]	定格速度 [mm/s] ※1	水平可搬質量 [kg] ※2	推力可搬質量 [kg] ※3	掲載ページ
VLA45C	50W	6	—	50 ～ 200	300	14	6	P45
		12	—		600	7	3	
VLA55C	100W	6	—	50 ～ 300	300 (235)	40	10	P46
		12	—		600 (470)	25	6	

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。VLA55C のストローク 300mm は、カッコ内の速度となります。

※2　VLA45C/55C は軸方向荷重のみ負荷することができます。水平可搬質量は、LM ガイドを使用し、ロッドにラジアル荷重がかからない状態の値です。選定の際は、LM ガイドの摺動抵抗を考慮してください。

※3　推力可搬質量は、加減速度 0.3G の場合です。

適合モータ 一覧

上段：電磁ブレーキ無し

下段：電磁ブレーキ付き

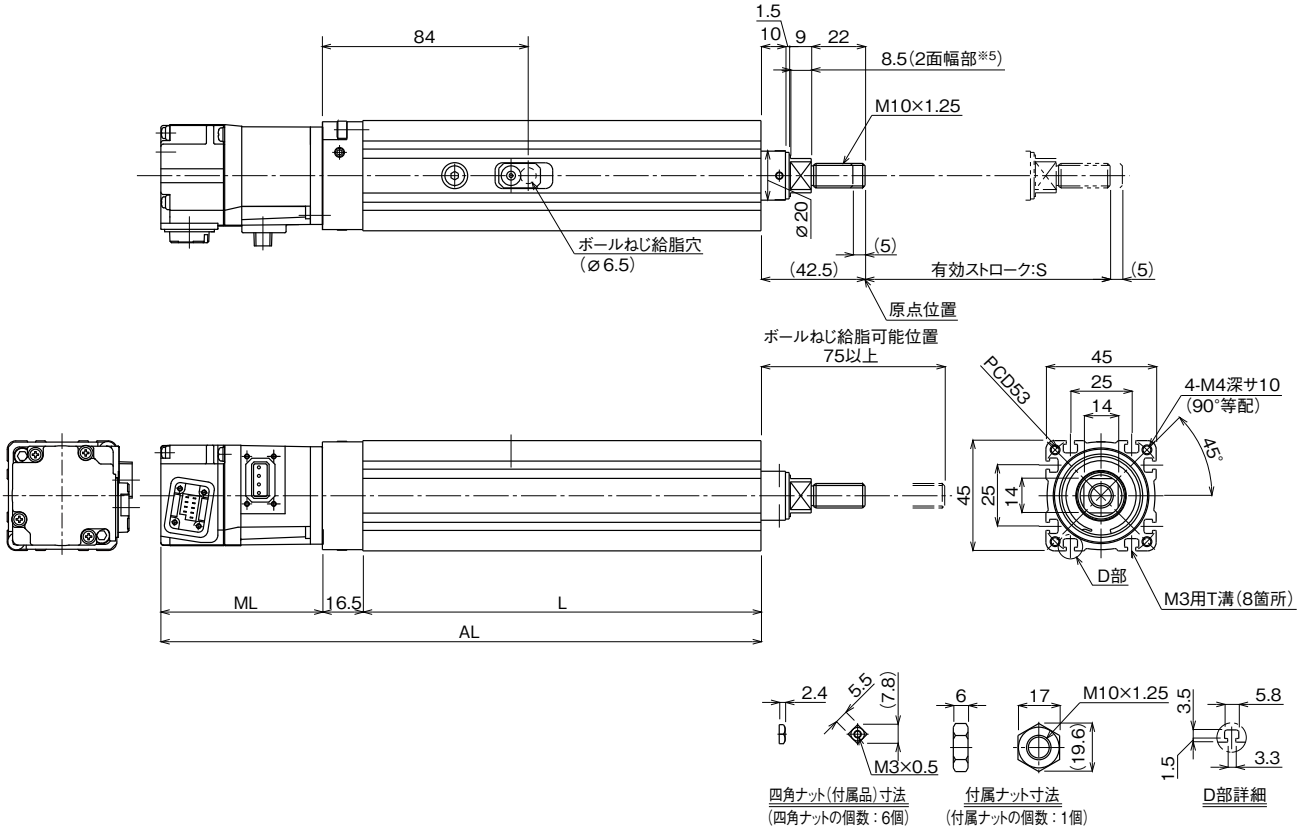
モータ容量	50W	100W
適合モータ	HF-KP053	HF-KP13
	HF-KP053B	HF-KP13B
アクチュエータタイプ	モータ記号	
VLA45C	M05	—
	M05B	—
VLA55C	—	M10
	—	M10B

VLA45C

仕様

形番			VLA45C	
モータ出力 [W]			50	
ボールねじリード [mm]			6	12
定格速度 [mm/s] ※1			300	600
ストローク [mm]			50/100/150/200	
水平可搬質量 [kg] ※2	加減速度 [G]	0.3	14	7
推力可搬質量 [kg]			6	3
定格推力 [N] ※3			134	67
最大推力 [N] ※4			402	201

※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。
※2　VLA45C/55C は軸方向荷重のみ負荷することができます。水平可搬質量は、LM ガイドを使用し、ロッドにラジアル荷重がかからない状態の値です。選定の際は、LM ガイドの摺動抵抗を考慮してください。
※3　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。
※4　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。
※5　2 面幅部の向きはベース面に対して不定です。



ストローク [mm]			50	100	150	200
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し	245.4	295.4	345.4	395.4
		電磁ブレーキ付き	286.5	336.5	386.5	436.5
	ML	電磁ブレーキ無し	66.4			
		電磁ブレーキ付き	107.5			
	L		162.5	212.5	262.5	312.5
質量 [kg]	電磁ブレーキ無し		1.5	1.8	2.0	2.3
	電磁ブレーキ付き		1.8	2.1	2.3	2.6
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 6mm		268			
	ボールねじリード 12mm		134			

VLA55C

仕様

形番			VLA55C	
モータ出力 [W]			100	
ボールねじリード [mm]			6	12
定格速度 [mm/s] ※1			300 (235)	600 (470)
ストローク [mm]			50/100/150/200/250/300	
水平可搬質量 [kg] ※2	加減速度 [G]	0.3	40	25
推力可搬質量 [kg]			10	6
定格推力 [N] ※3			267	134
最大推力 [N] ※4			804	402

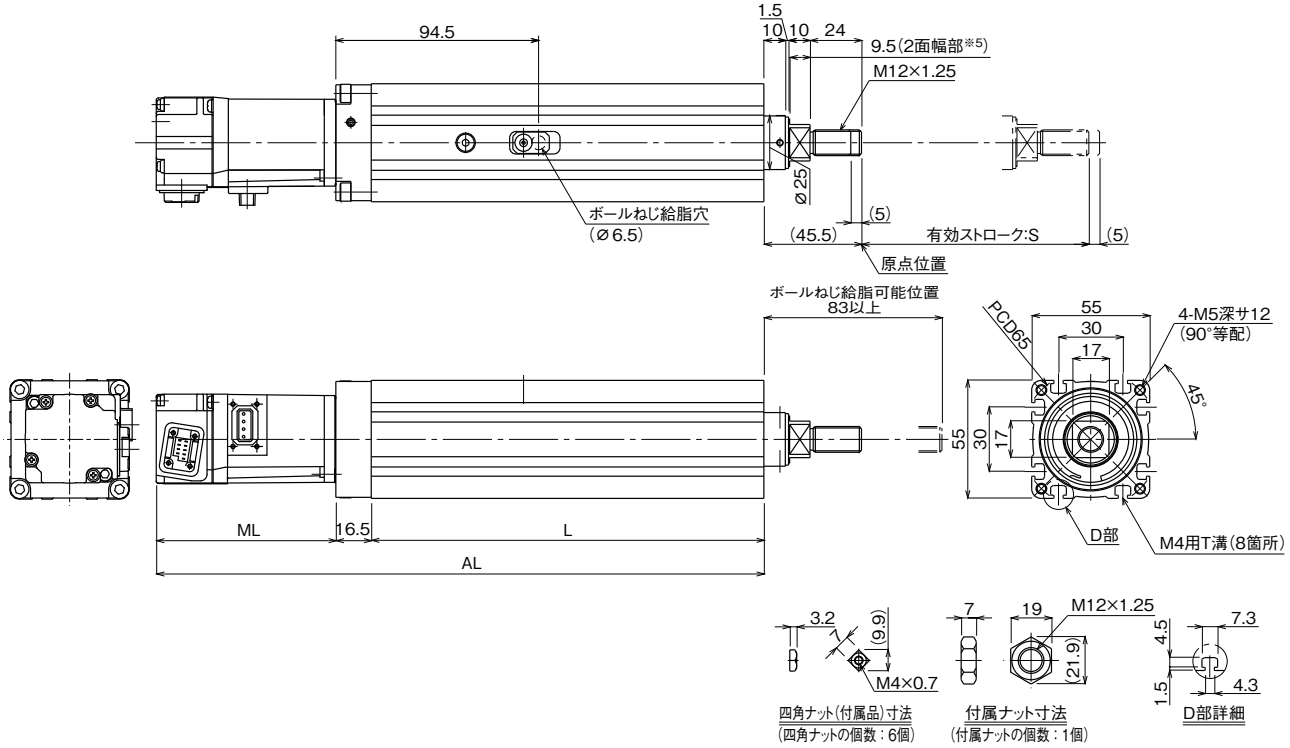
※1　定格速度は、モータの定格回転数（3000min^{-1}）時の速度です。ストローク 300mm は、カッコ内の速度となります。

※2　VLA45C/55C は軸方向荷重のみ負荷することができます。水平可搬質量は、LM ガイドを使用し、ロッドにラジアル荷重がかからない状態の値です。選定の際は、LM ガイドの摺動抵抗を考慮してください。

※3　定格推力は、モータの定格トルク時の推力です。

※4　最大推力は、モータの最大トルク時の推力です。

※5　2 面幅部の向きはベース面に対して不定です。

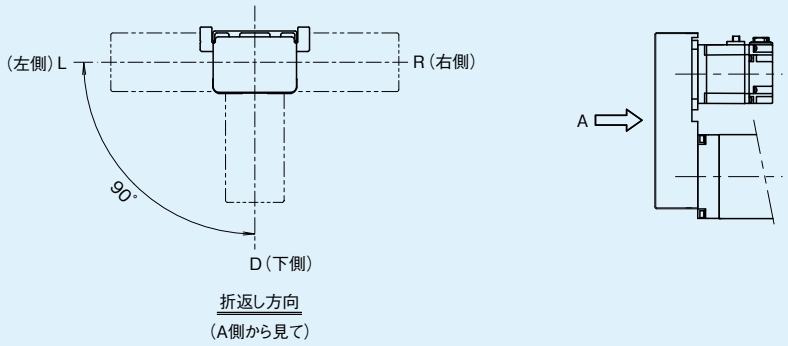


ストローク [mm]			50	100	150	200	250	300
寸法 [mm]	AL	電磁ブレーキ無し	281.9	331.9	381.9	431.9	481.9	531.9
		電磁ブレーキ付き	323	373	423	473	523	573
	ML	電磁ブレーキ無し	82.4					
		電磁ブレーキ付き	123.5					
	L		183	233	283	333	383	433
質量 [kg]	電磁ブレーキ無し		2.3	2.7	3.1	3.4	3.8	4.2
	電磁ブレーキ付き		2.6	3	3.4	3.7	4.1	4.5
電磁ブレーキ保持力 [N]	ボールねじリード 6mm		268					
	ボールねじリード 12mm		134					

オプション

モータ取付け方向

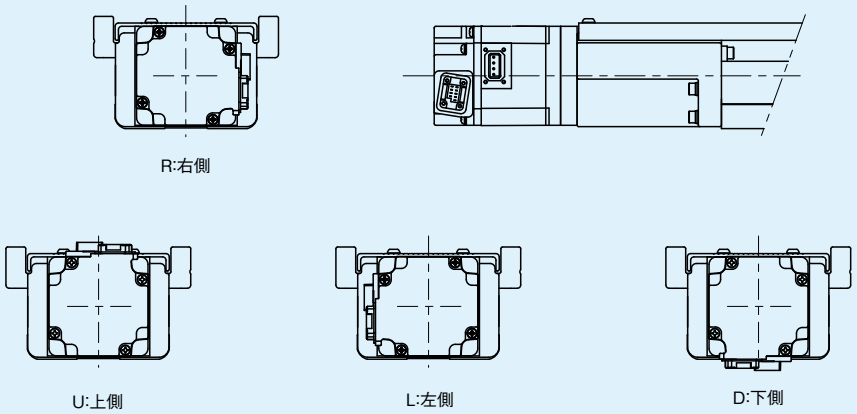
●モータ折返しの場合



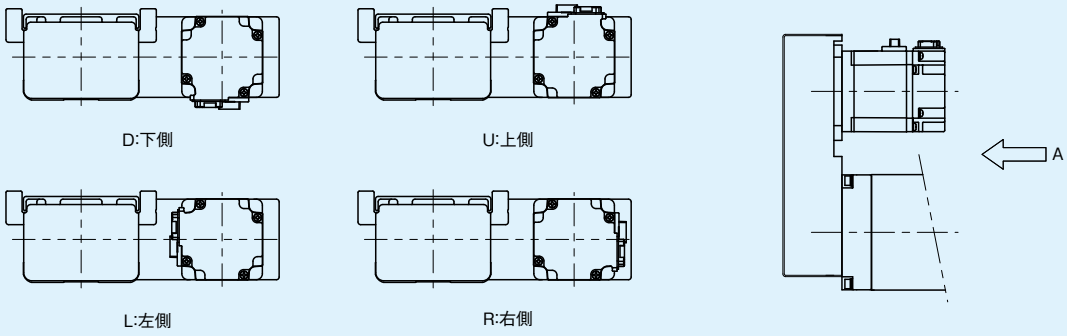
折返し方向
(A側から見て)

モータケーブル方向

●モータ直結の場合



●モータ折返しの場合



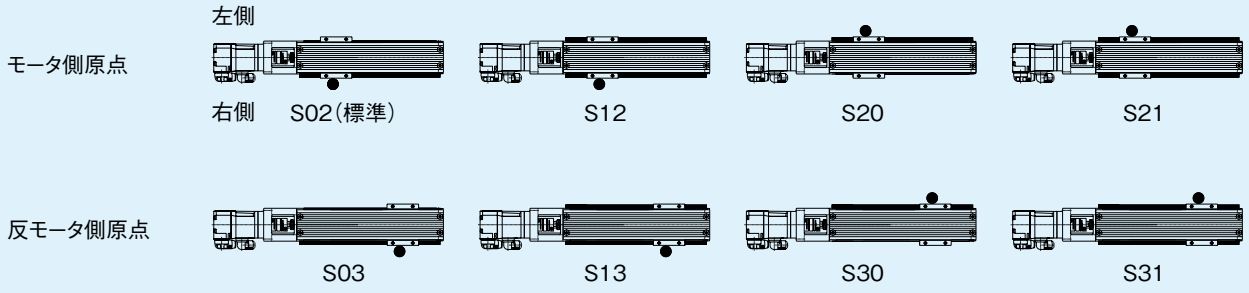
モータコネクタの向き
(A側から見て)

原点方式・センサ記号

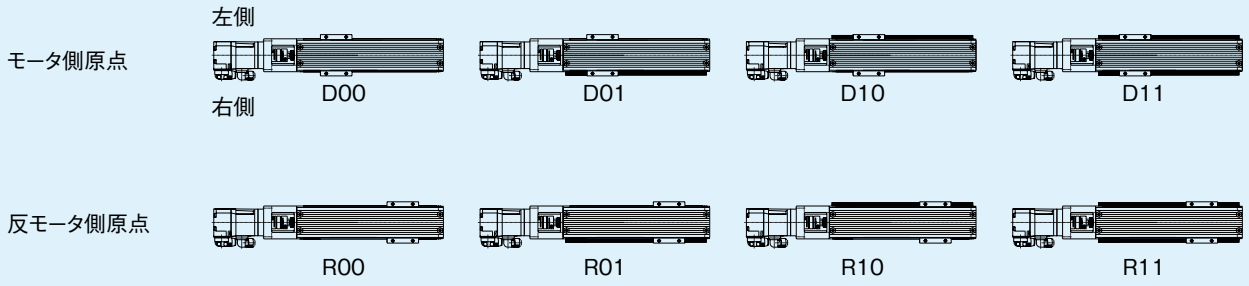
ご注文時の形番により原点位置およびセンサレール・センサの位置は下図のようになります。
使用するセンサの形式はE2S-W23B（3線式NPNノーマルオープン・異周波タイプ：オムロン㈱製）になります。

原点センサ方式

（━━━:センサレール、●:センサ）



押し当て原点方式



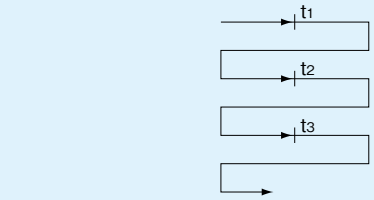
注）ソフトリミット機能がコントローラに内蔵されているため、衝突防止用のセンサは付属していません。別途、取付けることはできますが、信号をコントローラに取り込むことはできませんので、ご注意ください。
注）上下軸や、原点復帰中に外力や抵抗力が加わる用途の場合は、押し当て原点方式は使用できません。

精度規格

精度は、繰り返し位置決め精度・位置決め精度・バックラッシ・走り平行度により規定されています。

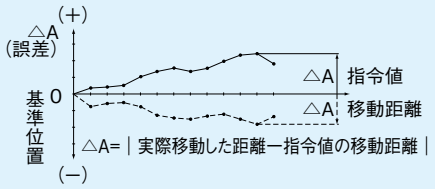
繰り返し位置決め精度　アクチュエータタイプ：SKR/KR/GL-N/TH/VLA-C

任意の一点に同じ方向からの位置決めを7回繰り返して、停止位置を測定し、読みの最大差の1／2を求めます。
この測定を原則として、移動距離の中央および、ほぼ両端のそれぞれの位置で行い、求めた値のうちの最大のものを測定値とし、最大差の1／2に±の符号をつけて表示します。



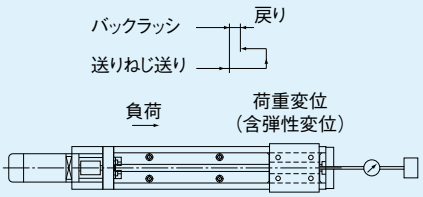
位置決め精度　アクチュエータタイプ：SKR/KR（精密級のみ）

最大ストロークを基準長さとし基準位置から実際に移動した距離と指令値との最大誤差を絶対値で表示します。



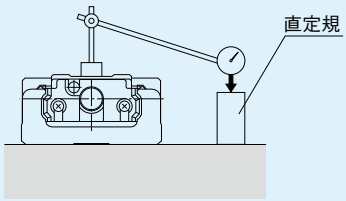
バックラッシ　アクチュエータタイプ：SKR/KR

ナットブロックに送りをかけて、わずかに動かしたときのテストインジケータの読みを基準とし、その状態から送り装置によらず、ナットブロックに同方向（テーブル送り方向）から負荷を加え、その後開放したときの基準と戻りとの差を測定値とします。
この測定を動きの中央およびほぼ両端のそれぞれの位置で行い、求めた値のうち最大のものを測定値とします。



走り平行度　アクチュエータタイプ：SKR/KR（精密級のみ）

SKR／KR形を取付けた定盤上に直定規を置き、テストインジケータで、ナットブロックの移動距離のほぼ全域にわたり測定し、移動距離内の読みの最大差を測定値とします。



アクチュエータタイプ別精度規格一覧

アクチュエータタイプ	ストローク [mm] ※1	繰り返し位置決め精度 [mm]		位置決め精度 [mm]		バックラッシ [mm]		走り平行度 [mm]	
		並級	精密級	並級	精密級	並級	精密級	並級	精密級
SKR20	30	± 0.01	± 0.003	規定無し	0.02	0.02	0.003	規定無し	0.01
	80								
	130								
SKR26	60	± 0.01	± 0.003	規定無し	0.02	0.02	0.003	規定無し	0.01
	110								
	160								
	210								
SKR33	100	± 0.01	± 0.003	規定無し	0.02	0.02	0.003	規定無し	0.01
	200								
	300								
	400				0.025				0.015
	500								
	600				0.03				0.02
SKR46	200	± 0.01	± 0.003	規定無し	0.025	0.02	0.003	規定無し	0.015
	300								
	400								
	500								
	600				0.03				0.02
	700				–				–
	800								
KR30H	100	± 0.01	± 0.003	規定無し	0.02	0.02	0.003	規定無し	0.01
	200								
	300								
	400				0.025				0.015
	500								
KR45H	200	± 0.01	± 0.003	規定無し	0.025	0.02	0.003	規定無し	0.015
	300								
	400								
	500								
	600				0.03				0.02
	700				–				–
	800								
KR55	800	± 0.01	± 0.005	規定無し	0.035	0.05	0.003	規定無し	0.025
	900								
	1000				0.04				0.03
	1100				–				–
	1200								
KR65	800	± 0.01	± 0.005	規定無し	0.035	0.05	0.005	規定無し	0.025
	900								
	1200				0.04				0.03
	1500	± 0.012			–				–

※1　ストロークは、スライダ種類が A の場合の値です。

アクチュエータタイプ	繰り返し位置決め精度 [mm]
GL15N/GL20N/TH20/TH25 VLA45C/VLA55C	± 0.02

THK スーパーFA HSシリーズ

⚠ ご使用上の注意点

●取扱い
・アクチュエータおよびコントローラをむやみに分解しないでください。ごみの侵入や機能が損失する原因となります。
・アクチュエータおよびコントローラを落下させたり、叩いたりしないでください。けがや破損の原因となります。また、衝撃を与えた場合、外観に破損が見られなくとも機能を損失する可能性があります。

●使用環境
アクチュエータとコントローラは、使用環境が悪いと故障の原因となりますので、次のような場所で使用してください。
・アクチュエータ：周囲温度0～40℃の範囲内、周囲湿度80%RH以下、および凍結/結露が生じない場所
・コントローラ：周囲温度0～45℃の範囲内、周囲湿度90%RH以下、および凍結/結露が生じない場所
・腐食性ガスや可燃性ガスがない場所
・鉄粉等の誘電性のある粉体、塵埃、オイルミスト、切削液、水分、塩分、有機溶剤が飛散しない場所
・直射日光、輻射熱が当たらない場所
・強電界、強磁界の発生しない場所
・振動や衝撃が本体に伝わらない場所
・点検や清掃のしやすい場所

●安全上の注意
・アクチュエータの作動中または作動できる状態のときは、移動部には絶対に触れないでください。また、アクチュエータの作動範囲に立ち入らないでください。
・アクチュエータ本体、コントローラおよび接続されている関連機器の設置、調整、点検、保守作業を行う際は、必ず全ての電源遮断してください。また作業者以外が電源を投入できないようにする対策を講じてください。
・複数の人が作業を行う場合は、手順・合図・異常等の措置を予め確認し、別途作業を監視する人をおいてください。
・作業の前に、JIS規格「産業用マニピュレーティング-安全性」（JIS B8433）および厚生労働省「労働安全衛生規則」を精読し、遵守してください。

●保管
・アクチュエータおよびコントローラは、弊社の梱包および荷姿で、高温、低温、多湿を避け、水平な状態で保管してください。

●潤滑
アクチュエータの機能を十分に発揮させるためには、潤滑が必要です。潤滑が不足すると転がり部の摩耗が増加したり、早期寿命の原因となる場合があります。
・性状の異なる潤滑剤を混合しての使用は避けてください。
・特殊な潤滑剤を使用される場合は、THKにお問い合わせください。
・給脂間隔は使用条件により異なりますので、初期点検による給脂間隔の決定を推奨いたします。

●「LMガイド」「ボールリテーナ」「 」はTHK株式会社の登録商標です。
●本カタログ記載の図・写真と実際の製品とでは異なる場合があります。
●改良のため予告なしに外観、仕様等変更することがありますので、ご採用の時は事前にお問合わせください。
●カタログの制作には慎重を期しておりますが、誤字・脱字等により生じた損害については、責任を負いかねますのでご了承ください。
●弊社製品・技術の輸出及び輸出の為の販売につきましては、外国為替及び外国貿易法、及びその他の法令の遵守を基本方針としております。
尚、弊社製品の単品での輸出については、予めご相談ください。

無断転載を禁ずる

THK株式会社
〒141-8503 東京都品川区西五反田3-11-6 TEL03(5434)0300 FAX03(5434)0305
Global site : http://www.thk.com/

東日本第一営業統括部
東京支店 TEL 03(5434)0341 FAX 03(5434)0345
上野支店 TEL 03(5812)2071 FAX 03(3832)3051
川越支店 TEL 049(224)7180 FAX 049(225)3187
仙台支店 TEL 022(232)7011 FAX 022(232)7015
宇都宮支店 TEL 028(683)2225 FAX 028(663)4113
長岡支店 TEL 0258(37)1011 FAX 0258(37)0853
日立支店 TEL 029(271)9311 FAX 029(271)9313

東日本第二営業統括部
八王子支店 TEL 042(645)8101 FAX 042(646)0509
厚木支店 TEL 046(229)0808 FAX 046(229)0809
静岡支店 TEL 054(251)8261 FAX 054(251)8265
浜松支店 TEL 053(413)7871 FAX 053(413)7874
沼津支店 TEL 055(924)4001 FAX 055(923)4854
甲府支店 TEL 055(273)6827 FAX 055(273)1159
諏訪支店 TEL 0266(53)1144 FAX 0266(53)1146
上田営業所 TEL 0268(23)8506 FAX 0268(23)8507

中部営業統括部
名古屋支店 TEL 052(883)0851 FAX 052(883)0855
豊田支店 TEL 0566(82)3007 FAX 0566(82)3870
小牧支店 TEL 0568(72)2031 FAX 0568(73)1894
金沢支店 TEL 076(238)6158 FAX 076(238)0246
三重支店 TEL 059(379)3401 FAX 059(378)8329

西日本第一営業統括部
大阪支店 TEL 06(6222)8211 FAX 06(6222)8212
京滋支店 TEL 077(553)2431 FAX 077(553)2421
明石支店 TEL 078(923)0621 FAX 078(923)6067

西日本第二営業統括部
福岡支店 TEL 092(474)4471 FAX 092(474)5429
広島支店 TEL 082(286)0789 FAX 082(286)0794
福山支店 TEL 084(973)1501 FAX 084(973)1502
松山支店 TEL 089(972)7411 FAX 089(972)7511
熊本支店 TEL 096(212)3630 FAX 096(212)3633

海外営業統括部
TEL 03(5434)0351 FAX 03(5434)0353

【製品・技術に関するお問い合わせ先】
テクノセンター 営業技術統括部
〒144-0033 東京都大田区東糀谷4-9-16
TEL 03 (5735) 0225
FAX 03 (5735) 0273

PRINTED WITH SOY INK

©THK CO., LTD.

20090208 J2 Printed in Japan